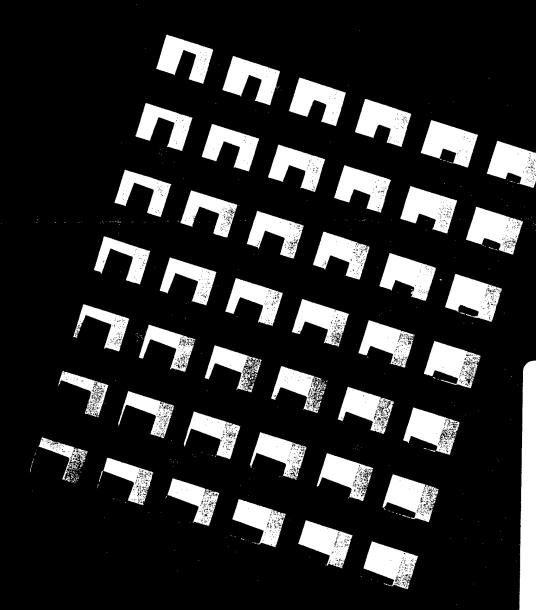
TNO-rapport FEL-98-A014 Gedistribueerde Interactieve Simulatie: Van DIS naar HLA

TNO Fysisch en Elektronisch Laboratorium



19980626 029



TNO-rapport FEL-98-A014

Gedistribueerde Interactieve Simulatie: Van DIS naar HLA

TNO Fysisch en Elektronisch Laboratorium

Oude Waalsdorperweg 63 Postbus 96864 2509 JG 's-Gravenhage

Telefoon 070 374 00 00 Fax 070 328 09 61 Datum februari 1998

Auteur(s)
Drs. R.J.D. Elias
Ir. W.G. de Jong

DEFECTION STATEMENT A

Approved for public release;

Distribution Unimited

Rubricering

Vastgesteld door

: Ing. F.J. Remmerswaal

Vastgesteld d.d.

: 6 februari 1998

Titel

: Ongerubriceerd: Ongerubriceerd: Ongerubriceerd

Samenvatting Rapporttekst

Managementuittreksel

Ongerubriceerd

Bijlage A

: Ongerubriceerd

Alle rechten voorbehouden.
Niets uit deze uitgave mag worden
vermenigvuldigd en/of openbaar gemaakt
door middel van druk, fotokopie, microfilm
of op welke andere wijze dan ook, zonder
voorafgaande toestemming van TNO.

Indien dit rapport in opdracht werd uitgebracht, wordt voor de rechten en verplichtingen van opdrachtgever en opdrachtnemer verwezen naar de Algemene Voorwaarden voor onderzoeksopdrachten aan TNO, dan wel de betreffende terzake tussen partijen gesloten overeenkomst. Het ter inzage geven van het TNO-rapport aan direct belanghebbenden is toegestaan.

Exemplaarnr. : 2

Oplage : 42

Aantal pagina's : 68 (incl. bijlage,

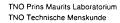
excl. RDP & distributielijst)

Aantal bijlagen : 1

© 1998 TNO

DIC QUALITY INSPECTED 1

TNO Fysisch en Elektronisch Laboratorium is onderdeel van TNO Defensieonderzoek waartoe verder behoren:





2

Managementuittreksel

Titel : Gedistribueerde Interactieve Simulatie:

Van DIS naar HLA

Auteur(s) : Drs. R.J.D. Elias, Ir. W.G. de Jong

Datum : februari 1998 Opdrachtnr. : A95KL841

IWP-nr. : 758

Rapportnr. : FEL-98-A014

In 1995 is door het US Defense Modeling and Simulation Office (DMSO) het startschot gegeven voor de ontwikkeling van een generieke architectuur, de *High Level Architecture* (HLA), met als doel het bevorderen van interoperabiliteit tussen simulaties en van hergebruik van simulaties. Deze architectuur zal de basis gaan vormen voor alle simulatie activiteiten binnen de US DoD. De DIS IEEE 1278 standaarden, die de afgelopen jaren als basis hebben gediend voor gedistribueerde interactieve simulatie, zullen gaan wegebben en worden vervangen door de nieuwe HLA standaarden. De HLA vloeit voort uit de ervaringen die opgedaan zijn met bestaande standaarden als DIS en ALSP. Voor toekomstige simulatie systemen is het zaak om de blik op HLA te richten, o.a. om internationale interoperabiliteit op lange termijn te waarborgen.

De Run-Time Infrastructure (RTI) is de basis communicatie laag van de HLA die uitwisseling van informatie tussen simulatie applicaties verzorgt op basis van een gestandaardiseerde interface specificatie. Het data distributie mechanisme van de RTI biedt de gebruiker diverse vormen van informatie filtering om de communicatie van irrelevante data te voorkomen en de netwerk performance te maximaliseren. Een aantal implementaties van de RTI is reeds gerealiseerd, waaronder de DMSO RTI versie 1.0 die vrij verkrijgbaar is. Zowel qua functionaliteit als performance is deze versie een behoorlijk volwassen RTI implementatie, maar aangezien de source code niet vrij gegeven is en slechts een beperkt aantal computer platformen ondersteund worden, heeft het gebruik van de DMSO RTI zijn beperkingen.

HLA applicaties wisselen informatie uit in de vorm van *objects* en *interactions*. Een object representeert b.v. een voorwerp in de virtuele omgeving. Een interaction is een unieke, tijdgebonden gebeurtenis. Aangezien de HLA standaarden geen uitspraak doen over de semantiek van de uit te wisselen informatie, wordt deze vastgelegd in een *Federation Object Model* (FOM). De FOM is een 'contract' tussen de deelnemende applicaties met een specificatie van de uit te wisselen informatie. Omdat federates binnen een toepassingsdomein vaak dezelfde soort informatie uitwisselen, is het concept *Reference FOM* geïntroduceerd. Een Reference FOM beschrijft een generieke data structuur voor een bepaald applicatie-

domein. De FOM ontwikkelaar kan de Reference FOM verfijnen voor zijn specifieke eisen. De *Real-time Platform-level Reference Federation Object Model* (RPR-FOM) is een voorgestelde data structuur die de inhoud van de reeds bestaande DIS PDU's beschrijft in de vorm van een object en interaction class hiërarchie. De RPR-FOM zal een belangrijk hulpmiddel zijn bij de migratie van DIS naar HLA voor real-time, human-in-the-loop simulaties van platform entiteiten (zoals tanks en vliegtuigen).

Het Advanced Simulation Framework (ASF) vormt de basis voor de ontwikkeling van gedistribueerde simulatie applicaties binnen de TNO-FEL Electronic Battlespace Facility (EBF). De EBF biedt een infrastructuur voor onderzoek naar en toepassing van gedistribueerde interactieve simulatie technologieën. Het ASF schermt de applicatie ontwikkelaar af van standaarden zoals DIS en HLA d.m.v. een generiek interface. Het ASF vormt als het ware een laag ('middleware layer') tussen de simulatie applicatie en de onderliggende gedistribueerde simulatie standaarden. Deze opzet vergemakkelijkt migraties naar nieuwe standaarden zonder ingrijpende aanpassingen van de simulatie applicatie zelf.

Dit rapport is een tussenrapportage en beschrijft de recente ontwikkelingen op het gebied van de HLA, RTI en RPR-FOM. Tevens beschrijven we de integratie van deze standaarden en technologieën in het door TNO-FEL ontwikkelde ASF. De belangrijkste conclusie van het onderzoek is dat de HLA ontwikkeling op volle toeren draait en in de US als basis voor alle simulatie- en modelleer-activiteiten wordt geaccepteerd. Het onderzoek naar gedistribueerde simulatie zal worden voortgezet met o.a. een performance analyse van de RTI en de migratie van een DIS simulator prototype naar HLA.

4

Inhoud

1.	Introd	uctie	
2.	High I	Level Architecture	4
۷.	2.1	Inleiding	
	2.1	HLA Rules	
	2.3	HLA Object Model Templates	
	2.3	HLA Object Model Templates HLA Interface Specification	
	2.5	Data Distribution Management	
	2.3	Data Distribution Management	
3.	Run-T	ime Infrastructure	11
	3.1	Inleiding	11
	3.2	Implementaties	11
	3.3	RTI 1.0 Architectuur	12
	3.4	Multicasting	16
4.	Real-ti	ime Platform-level Reference FOM	17
	4.1	Inleiding	17
	4.2	RPR-FOM Object Class Structure	18
	4.3	RPR-FOM Interaction Class Structure	20
	4.4	RPR-FOM Ontwikkelingen	21
5.	Advan	ced Simulation Framework	22
	5.1	Electronic Battlespace Facility	
	5.2	ASF Software Architectuur	
	5.3	DIS2 ObjectServer	
	5.4	HLA ObjectServer	
	5.5	Helicopter Simulatie Applicatie	
6.	Conclu	usies	27
7.	Afkort	ingen	30
8.	Refere	nties	31
9.	Ondert	tekening	32
	Bijlage A	RPR-FOM 0.1.7	

1. Introductie

Dit rapport is een (tussen)rapportage van het project 'Kennisonderhoud DIS/HLA' (A95KL841) en een vervolg op eerdere rapportages, presentaties en demonstraties over het onderwerp *Advanced Distributed Simulation Technology*.

Dit rapport is gericht op de ontwikkelingen van de *High Level Architecture* (HLA), met name op het technische vlak, gedurende het afgelopen jaar. Het HLA initiatief is medio 1995 gestart door het US Defense Modeling and Simulation Office (DMSO) en behelst de ontwikkeling van een generieke architectuur voor alle modelleer- en simulatie-activiteiten. HLA vloeit voort uit de ervaringen opgedaan met bestaande standaarden als *DIS* en *ALSP*. In de *Simulation Interoperability Workshop* (SIW) in Orlando, Florida worden twee keer per jaar de bevindingen en nieuwe ontwikkelingen rond HLA gepresenteerd. Deze workshop, de opvolger van de DIS workshop, wordt gehouden onder auspiciën van de *Simulation Interoperability Standards Organization* (SISO).

Hoofdstuk 2 geeft een beknopte beschrijving van de HLA standaarden en zijn componenten. In hoofdstuk 3 presenteren we de huidige stand van zaken rond de *Run-Time Infrastructure* (RTI), het 'hart' van HLA dat de communicatie tussen simulatie applicaties tot stand brengt. In hoofdstuk 4 schetsen we de activiteiten rond de migratie van de DIS standaard naar HLA. Het *Advanced Simulation Framework* (ASF) is een TNO-FEL software architectuur voor de ontwikkeling van gedistribueerde simulatie applicaties. De gerealiseerde koppeling tussen het ASF en de HLA RTI wordt beschreven in hoofdstuk 5. In hoofdstuk 6 trekken we een aantal conclusies en Bijlage A bevat de volledige *Real-time Platform Reference FOM* (RPR-FOM), versie 0.1.7.

2. High Level Architecture

2.1 Inleiding

Het doel van de HLA is tweeledig: *interoperabiliteit* tussen simulatie modellen en *hergebruik* van simulatie modellen.

De HLA standaard omvat drie onderdelen: de HLA *Rules*, de HLA *Interface Specification* en de *Object Model Templates*. Dit rapport zal deze onderdelen slechts beknopt beschrijven aangezien dit in de vorige rapportage ([FEL96A273]) reeds uitvoerig gedaan is (m.u.v. data distribution management). Alvorens verder in te gaan op de onderdelen van de HLA standaard, omschrijven we eerst een aantal termen:

Federate

HLA-compliant applicatie b.v. een simulator, data logger, semi-automatic forces generator, simulation management tool of presentatie gereedschap zoals 3D-Stealth of Audio server.

Federation

Verzameling van participerende *federates* die een applicatie-domein vertegenwoordigen. Deze federates moeten zich houden aan de Federation Object Model (FOM) die voor deze federation is opgesteld.

Federation Object Model (FOM)

Contract tussen federates die alle toegestane informatie uitwisseling tussen de federates vastlegt. De FOM is samengesteld uit delen van de SOM's van de participerende federates.

Simulation Object Model (SOM)

De SOM specificeert de 'capabilities' en 'requirements' van een individuele federate, d.w.z. welke data zal de federate genereren en welke data heeft de federate nodig.

Object

Entiteit met unieke identificatie en eigen status binnen de federation. De status van een object wordt bepaald door de huidige waarden van zijn attributes. Objecten worden formeel vastgelegd in de SOM en FOM.

Object Model Template (OMT)

Gestandaardiseerde formaten, in de vorm van tabellen, voor het beschrijven van de SOM en de FOM.

Attribute

Karakteristieke eigenschap van een object, b.v. positie of snelheid. De attribute waarden worden door de federates uitgewisseld conform de FOM.

Interaction

Unieke, tijdgebonden gebeurtenis (event) in de federation die uitgewisseld wordt door de federates conform de FOM. De interaction wordt beschreven aan de hand van een aantal parameter waarden.

Federation execution

Het verloop van de federation oefening. Zolang minstens 1 federate actief is, bestaat de federation execution.

2.2 HLA Rules

De Rules vormen een verzameling van technische principes en afspraken waaraan HLA deelnemers zich moeten houden om *HLA-compliant* te zijn. De Rules bestaan uit 5 federation rules, regels die slaan op de verzameling van applicaties die tot een bepaald simulatie applicatie-domein behoren, en 5 federate rules, regels die op de simulatie applicaties zelf slaan. Twee voorbeelden van Rules zijn:

Federation Rule 1:

Elke federation moet een Federation Object Model (FOM) hebben, conform de gestandaardiseerde formaten van de Object Model Templates (OMT).

Federate Rule 1:

Elke federate moet een Simulation Object Model (SOM) hebben, conform de gestandaardiseerde formaten van de Object Model Templates (OMT).

2.3 HLA Object Model Templates

De Object Model Templates zijn gestandaardiseerde formaten die gebruikt worden om de 'capabilities' en 'requirements' van alle deelnemende simulatie modellen te specificeren. De volgende vijf templates worden gebruikt om de SOM en de FOM op te stellen:

- Object Class Structure Table
 Beschrijving van de object class-subclass relaties.
- Interaction Class Structure Table
 Beschrijving van de interaction class-subclass relaties.

Attribute Table
 Specificatie van alle object attributen.

- Parameter Table
 Specificatie van alle interaction parameters.
- FOM/SOM Lexicon
 Definitie van alle termen in bovengenoemde tabellen.

Bijlage A bevat een formele beschrijving van de RPR-FOM 0.1.7 op basis van de HLA Object Model Templates.

2.4 HLA Interface Specification

De Interface Specification is een formele, functionele beschrijving van het interface tussen enerzijds de HLA applicatie en anderzijds de Run-Time Infrastructure (RTI). RTI versie 1.0 van DMSO ondersteunt Interface Specification 1.1. Deze specificatie biedt functies voor de volgende RTI services:

1. Federation Management

Functies voor het creëren, verwijderen, onderbreken en hervatten van federation executions.

2. Declaration Management (DM)

Een HLA federate deelt de federation mede welke *type* object- en interaction-informatie hij tijdens de oefening gaat produceren d.m.v. *publication*. Tevens abonneert elke federate zich op informatie die voor hem relevant is d.m.v. *subscription*. Zo zal de RTI alleen relevante informatie doorgeven aan de federate en irrelevante informatie negeren. Zowel publications als subscriptions kunnen tijdens de oefening dynamisch gewijzigd worden. Het doel van DM is om de benodigde communicatie bandbreedte te beperken, door alleen relevante data te distribueren.

3. Object Management

Functies voor het uitwisselen van object- en interaction data. De RTI bewaart object attributes en interaction parameters niet intern, maar fungeert als communicatie mechanisme tussen de HLA federates. De RTI bewaart wel sommige object informatie voor de interne boekhouding, zoals object ID's en ownership data.

4. Ownership Management

Elk object wordt in principe beheerd door de federate die het object geïnstantieerd heeft. Het is echter mogelijk de 'ownership' van object attributen over te dragen aan andere federates, of 'ownership' van bepaalde attributen aan te

vragen. Een praktisch voorbeeld hiervan is een tanksimulator die uitgerust wordt met een nieuw, geavanceerder bewegingsmodel. Dit bewegingsmodel is een aparte federate die eigenaar wordt van de positie-attribute van het tank object en zo de actuele positie kan specificeren.

5. Time Management

Aangezien HLA een breed scala van toepassingsgebieden moet ondersteunen, zowel event-driven (b.v. ALSP) als time-driven (b.v. DIS), biedt HLA meerdere time management mechanismen. Deze zijn gebaseerd op twee orthogonale factoren: "time regulated" en "time constrained". Time regulated wil zeggen dat time advances in de federation centraal gecoördineerd zijn. De federate bepaalt dus mede wat de simulatie tijd van de hele federation is. Time constrained, ook wel paced genoemd, wil zeggen dat de simulatie tijd van een federate gerelateerd is aan de muurklok (b.v. voor human-in-the-loop simulatie), terwijl unconstrained federates zelf hun voortgang bepalen (b.v. as-fast-aspossible). In het geval van een time constrained federate zal de RTI alleen berichten aan de federate doorgeven met een timestamp kleiner (dus ouder) dan de federate time. Time regulating zegt dus iets over de voortgang van de federate time, terwijl time constrained iets zegt over de voortgang van de federate time.

6. Data Distribution Management (DDM)

Behalve filtering op informatie *type* zoals beschreven in Declaration Management, biedt de Interface Specification ook de mogelijkheid te filteren op *object attribuut waarden*. Aangezien DDM niet in Interface Specification 1.0 zat en niet in de vorige rapportage is beschreven, gaan we er hier wat dieper op in.

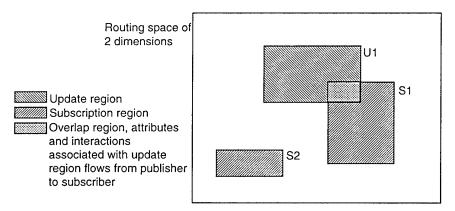
2.5 Data Distribution Management

Interface Specification 1.1 biedt een set van services om efficiënte data distributie binnen de federation te realiseren teneinde de benodigde communicatie bandbreedte te beperken. Deze data distributie is gebaseerd op het concept van *routing spaces*. Een routing space is een abstrakt, logisch multi-dimensionaal coördinaten systeem in welke de federates hun interesses beschrijven, voor het ontvangen of voor het zenden van bepaalde informatie. Binnen de federation kunnen een aantal routing spaces gedefinieerd worden met op de assen van het coördinaten systeem de variabelen. Elke routing space is uniek identificeerbaar.

Zoals eerder vermeld kan m.b.v. Declaration Management geselecteerd worden op informatie *type*. Routing spaces worden gebruikt om de distributie condities te specificeren voor het zenden of ontvangen van informatie (objects en interaction data) op basis van *object attribute* waarden en *interaction parameter* waarden. Elke federate bepaalt welke routing spaces voor hem van belang zijn en definieert *regions*, logische gebieden van de routing space die voor de federate interessant

zijn, door voor elke dimensie begrenzingen (extents) op te geven. Door een subscription region te koppelen aan een object instantie of interaction class geeft de federate aan dat hij alleen informatie wil ontvangen die voldoet aan de object attribute grenzen en interaction parameter grenzen zoals in de region gedefinieerd. Een update region geeft aan dat de federate informatie zal genereren binnen de gedefinieerde begrenzingen. Regions kunnen dynamisch worden aangepast en koppelingen met objecten/interactions kunnen worden veranderd. De RTI zal data distribueren op basis van overlapping van subscription- en update regions. Als er geen overlap is, betekent het dat er geen interesse is in de gegenereerde informatie, m.a.w. de data hoeft niet gedistribueerd te worden. Ook object attributen die zelf niet uitgewisseld worden kunnen dienst doen als routing space variabelen. Elke federate kan meerdere subscription- en update regions creëren. Een object attribute mag in maximaal 1 routing space voor komen, zodat geen conflicterende situaties kunnen onstaan met verschillende extents voor dezelfde attribute in meerdere routing spaces.

Figuur 1 toont een voorbeeld van DDM met 1 update region (U1) en 2 subscription regions (S1 en S2). Aangezien U1 en S1 deels overlappen zullen attributen en interactions die met U1 geassocieerd zijn verstuurd worden naar de federate die subscription region S1 gecreëerd heeft. Omdat er geen overlap is tussen U1 en S2 zal de federate die S2 gecreëerd heeft geen data ontvangen.



Figuur 1 Routing space voorbeeld

DDM filtering op basis van routing spaces en Declaration Management filtering op basis van subscriptions en publications kunnen elkaar tegenspreken. In dat geval hebben de DDM filter criteria de hoogste prioriteit. Er wordt nog door de RTI ontwikkelaars onderzoek gedaan naar Data Distribution Management en de relatie met Time Management. Daarom doet de Interface Specification 1.1 nog geen uitspraak over het precieze tijdstip dat een DDM service effect zal hebben.

3. Run-Time Infrastructure

3.1 Inleiding

De Run-Time Infrastructure (RTI) is de general-purpose software module die de services, zoals vastgelegd in de HLA Interface Specification, implementeert. De RTI kan men vergelijken met een gedistribueerd operating system dat de applicatie bepaalde diensten biedt om informatie uit te wisselen met andere applicaties (federates).

De RTI fungeert als een doorgeefluik voor de uitwisseling van informatie tussen federates. De RTI bewaart zelf geen object attributes, dit is de taak van de federate. Het data distributie mechanisme van de RTI biedt de gebruiker diverse vormen van informatie filtering om de communicatie van irrelevante data te voorkomen en de netwerk performance te maximaliseren.

3.2 Implementaties

De eerste versie van de RTI (F.0) was een prototype gebaseerd op CORBA 1.0 [CORBA]. Vervolgens is er ook een prototype in C++ gebouwd. Deze prototypes bevatten een subset van de Interface Specification 1.0 en richtten zich voornamelijk op volledigheid van functionaliteit en nog niet op een maximale performance van de RTI.

De ontwikkeling van een RTI implementatie is nu onderverdeeld in twee fases. De eerste fase richt zich op de ontwikkeling van RTI 1.0 om de technische haalbaarheid van het RTI concept aan te tonen. Deze RTI implementatie wordt gesponsord door DMSO en is als library vrij verkrijgbaar op het internet. De source code van de RTI is niet vrij gegeven. RTI 1.0 implementeert alle HLA Interface Specification 1.1 services *behalve* Data Distribution Management (DDM). Implementatie van Interface Specification 1.2 is stop gezet en de volgende RTI implementatie, rond maart 1998, zal alle Interface Specification 1.3 services ondersteunen. De tweede fase behelst de ontwikkeling van RTI 2.0 door de industrie.

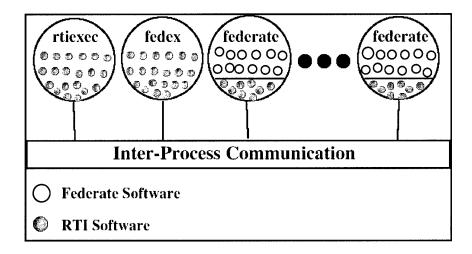
De RTI 1.0 is voor de volgende computer platforms verkrijgbaar: Sun/Solaris 2.x, SGI/Irix 6.x, Windows NT, IBM AIX 4.1.5 en HP-UX B10.20.

We hebben geëxperimenteerd met RTI versie 1.0.2 met een C++ interface. Behalve C++ is er ook een Ada en Java versie. De Ada RTI versie is een schil om de C++ implementatie, de Java versie is geheel in Java geschreven. De distributie software van de C++ versie beslaat ca. 55 Mbyte inclusief demo programma's. Per federate is ca. 10 tot 15 Mbyte geheugen nodig voor de RTI federate library. De HLA federates draaiden op een Sun SPARCserver-1000 onder Solaris 2.5 [RTI].

RTI 1.0 is reeds door de HLA community uitvoerig getest met grote variëteit aan applicaties. Een federation met 500 objecten, gedistribueerd over 8 federates met ca. 200 updates/sec per federate is al met succes gedemonstreerd op basis van Ultra Sparc 2 processors in een LAN. T.o.v. de RTI F.0 is de performance enorm verbeterd. Over update latencies is nog niet veel bekend.

3.3 RTI 1.0 Architectuur

Figuur 2 geeft schematisch de componenten van de architectuur weer.



Figuur 2 RTI 1.0 Architectuur

RTI 1.0 is een gedistribueerd systeem dat uit 3 hoofdcomponenten bestaat:

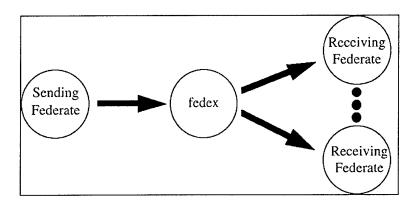
• RTI Executive (rtiexec)

Globaal proces dat de creatie en destructie van federation executions beheert. De RTI Executive is het eerste aanspreekpunt voor een initialiserende federate en voorziet de federate met een *handle* naar de federation execution. Via deze handle kan de federate met het fedex process communiceren. De RTI Executive kent ook een *multicast group* toe aan een federation execution voor de communicatie van best-effort data op basis van unreliable UDP/IP.

Federation Executive (fedex)

Globaal proces per federation execution dat 'joining' en 'resigning' van federates afhandelt. De Federation Executive fungeert als een 'information exploder' voor de communicatie van reliable data op basis van TCP/IP (Figuur 3) door de data van 1 ontvanger naar meerdere ontvangers te distribueren. Dit globale proces wordt automatisch opgestart door de eerste federate die een federation creëert. Het proces termineert als alle federates de federation hebben verlaten.

RTI federate library
 Deze wordt meegelinkt met de federate code en bevat de implementatie van de interface naar de HLA 1.1 services. De federate activeert de HLA services door calls in deze library.



Figuur 3 Reliable data communicatie

Het interface tussen de federate en de RTI bestaat uit twee classes: de *RTIambas-sador* en de *FedAmbassador*. Communicatie tussen de federate en RTI is bidirectioneel: data van federate naar RTI en data van RTI naar federate. De RTIambassador class bevat alle functionaliteit die de federate nodig heeft om met de RTI te communiceren b.v. voor het verzenden van object attribute updates. De FedAmbassador class bevat een interface voor de RTI om met de federate te communiceren b.v. voor het doorgeven van binnenkomende, door andere federates gegenereerde, attribute updates. Het is aan de federate om deze class methods verder te implementeren en uit te breiden met specifieke functionaliteit voor de verdere afhandeling. De federate is verplicht dit te doen, aangezien de compiler foutmeldingen zal genereren indien bepaalde FederateAmbassador class methods niet geïmplementeerd zijn.

3.3.1 Data representatie

Communicatie tussen heterogene computer platformen (Sun, SGI, PC) vereist duidelijke afspraken over de netwerk representatie van de uit te wisselen data. Om de computer platform-specifieke data representatie om te kunnen zetten naar de platform-onafhankelijke netwerk representatie (en vice versa), moet men het datatype weten. Aangezien de RTI 1.0 niet de datatypes kent van object attributen en interaction parameters, is deze conversie de verantwoordelijkheid van de federate zelf.

3.3.2 Federation Execution Data (FED)

De RTI 1.0 heeft twee configuratie files nodig om federation executions te kunnen uitvoeren: de *federation execution data* (FED) file en de *run-time initialization data* (RID) file. De FED file (Figuur 4) bevat de data structuur van de object classes en interaction classes, zoals in de FOM afgesproken. Ook is aangegeven

welke transport mechanisme ('best-effort' of 'reliable') en welke tijd-sorteer ('time-ordering') mechanisme ('receive-order' of 'timestamped-order') er per object class attribute of interaction class gebruikt gaat worden. Het sorteer mechanisme geeft aan of de RTI de informatie gesorteerd op timestamp doorgeeft aan de federate of dat de informatie in volgorde van ontvangst wordt doorgegeven. De FED file beschrijft *niet* de datatypes van de object attributen en interaction parameters.

```
;; Comments are any text after a semicolon.
;; basic syntax example
;; possible <transportation> = FED_RELIABLE, FED_BEST_EFFORT
;; possible <ordering> =
                                 FED_RECEIVE, FED_TIMESTAMP
(fed
;; object, class, and attribute definitions follow
  (objects
    (class <name>
      (attribute <name> <transportation> <ordering>)
      (attribute <name> <transportation> <ordering>)
;; any other attributes must come before subclasses for same level
      (class <name>
        (attribute <name> <transportation> <ordering>)
        (attribute <name> <transportation> <ordering>)
   )
;; interactions, class, and parameter definitions follow
  (interactions
    (class <name> <transportation> <ordering>
      (parameter <name>)
      (parameter <name>)
;; any other parameters must come before subclasses for same level
      (class <name> <transportation> <ordering>
        (parameter <name>)
        (parameter <name>)
  )
 ; end of fed
```

Figuur 4 Federation Execution Data (FED) file formaat

3.3.3 Run-time Initialization Data (RID)

De run-time initialization data (RID) file (Figuur 5) bevat allerlei systeem informatie zoals b.v. op welke computer de RTI Executive draait en op welk portnummer de RTI Executive wacht op federate connecties. Ook specificeert deze configuratie file o.a. het maximale aantal objecten per federate.

```
# FILE : RTI.rid
# PURPOSE: This file is the main configuration file for the RTI.
*************************
# VARIABLE: BEST_EFFORT_PORT
# UNITS : Positive integer
# PURPOSE : To specify the port number on which best-effort multicast
# addressing will be attempted.
*****
BEST_EFFORT_PORT 18134
# VARIABLE: MAX_OBJECTS_PER_FEDERATE
# UNITS : Positive integer
# PURPOSE : To specify the maximum number of objects a federate may know
about.
MAX_OBJECTS_PER_FEDERATE 100000
*****
# VARIABLE: RTI_EXEC_HOST
# UNITS : Character string
# PURPOSE : To specify the hostname of machine on which the RTI Executive
# process is executing.
***
RTI_EXEC_HOST s00sn1
# VARIABLE: RTI_EXEC_PORT
# UNITS : Positive integer
# PURPOSE : To specify the port number on which the RTI Executive process is
# listening for connections.
RTI_EXEC_PORT 3800
```

Figuur 5 RTI.rid voorbeeld file

3.3.4 Management Object Model

Behalve de uitwisseling van simulatie data tussen HLA federates, wisselen de federates ook data uit ter ondersteuning van *federation management* en *monito-ring*. Deze data bevat o.a. gegevens over de identiteit van de federate, RTI settings, RTI versie en interne queue grootten. Uitwisseling van deze meta-data is nodig voor de interne boekhouding van de RTI. Tevens heeft de gebruiker toegang tot deze informatie. De structuur van deze informatie wordt beschreven in de *Management Object Model* (MOM). Deze structuur is qua formaat identiek aan de beschrijving van simulatie data. De MOM informatie die de RTI nodig heeft om te kunnen functioneren zal gestandaardiseerd worden. De federate kan zelf de MOM uitbreiden met federation-specifieke informatie.

3.4 Multicasting

Multicasting is het mechanisme waarbij data van 1 zender naar meerdere ontvangers wordt verstuurd. Op dit moment is multicasting alleen mogelijk binnen een LAN omgeving, omdat er nog geen gestandaardiseerde multicast routing protocols zijn voor multicasting op een WAN, zoals het internet. Routers weten nu niet hoe ze met de multicast packets om moeten gaan. Alhoewel er al meerdere voorstellen voor routing protocols zijn gedaan, laat een standaardisatie nog op zich wachten. Een multicast group wordt binnen het IP protocol gerepresenteerd door een Class D adres. Het aantal mogelijke multicast groups is beperkt, omdat de IP adressen in een vastgelegd interval moeten liggen. Er wordt een onderscheid gemaakt tussen permanente ('permanent') en tijdelijke ('temporary') multicast group adressen. Thans is multicasting gebaseerd op 'best-effort' communicatie, maar er is ook een grote behoefte aan 'reliable multicasting', waarbij de ontvangst van de data gegarandeerd is. Vanuit de HLA gemeenschap wordt er nauw gelet op de ontwikkelingen op het gebied van multicasting, omdat dit de basis vormt voor een goed functionerend data distributie mechanisme binnen HLA.

4. Real-time Platform-level Reference FOM

4.1 Inleiding

Voorafgaand aan de ontwikkeling van de High Level Architecture was het Distributed Interactive Simulation (DIS) protocol het meest gebruikte mechanisme om heterogene, real-time simulatie applicaties te koppelen (IEEE standaard 1278.1). DIS en HLA zijn twee verschillende mechanismen: DIS is een simpele data distributie architectuur, gebaseerd op UDP/IP broadcasting, voor berichten met een voorgedefinïeerde data formaat (PDU's). Dit is aan de ene kant een voordeel omdat het network protocol gestandaardiseerd is, maar aan de andere kant een nadeel omdat de data formaten vastliggen en niet flexibel zijn. HLA daarentegen biedt een complex distributie mechanisme en laat de definitie van syntax en semantiek van de uit te wisselen berichten over aan de federation zelf (FOM). Dus meer flexibiliteit enerzijds, maar anderzijds moeten er meer afspraken worden gemaakt om simulatie applicaties te koppelen. In HLA wordt de netwerk performance geoptimaliseerd door filtering van data op verschillende niveaus (publication/subscription, DDM).

Het concept van de *Reference FOM* probeert de voordelen van DIS en HLA te combineren. Een Reference FOM is een soort 'basis' FOM voor een specifieke federation. Een Reference FOM bevat object en interaction class definities die veelvuldig voorkomen in de verschillende federation executions van deze federation. De federation execution ontwikkelaar(s) kan/kunnen een Reference FOM als basis nemen en veranderingen aanbrengen, die voor zijn/hun federation execution specifiek zijn. Op deze manier heeft de federation toch een 'standaard' definitie voor de uit te wisselen informatie, met de flexibiliteit om specifieke wensen te implementeren. Een speciale werkgroep houdt zich op dit moment bezig met het concept Reference FOM. Er wordt gedacht aan verschillende *Classes* van Reference FOM's:

- Class 1: Community Guidance FOM

 Door ten minste een gebruikersgroep ondersteund;
- Class 2: Common Denominator (CD) FOM

 In ten minste één programma/project gedemonstreerd en waarvoor een of andere vorm van stemming/accordering is uitgevoerd;
- Class 3: Procurement FOM

 Gebruikt om federates bij aanschaf en ontwikkeling te specificeren.
- Class 4: Base Object Model

 Een pakket van fundamentele specificaties die gebruikt kunnen worden om FOMs te construeren.
- Class 5: Hierarchical Object Model

 Geordende verzameling van fundamentele specificaties.

Deze verschillende klassen van Reference FOM's vereisen ook verschillende beheerprocedures. Vooralsnog is de discussie over het concept Reference FOM niet afgerond.

De Real-time Platform-level Reference FOM (RPR-FOM, uitgesproken als 'reaper fom') is een voorbeeld van een Reference FOM die de inhoud van de DIS PDU's beschrijft in de vorm van een robuuste object en interaction class hiërarchie. De RPR-FOM kan als basis dienen voor (DIS-achtige) real-time, human-in-the-loop simulaties van fysieke entiteiten (zoals tanks en vliegtuigen) en zal een belangrijk hulpmiddel zijn voor de migratie van DIS naar HLA. Aangezien het concept Reference FOM nog nader onderzocht moet worden, wordt de RPR-FOM nog niet als HLA data standaard erkend, nog afgezien van de interim versie van dit moment.

In het vervolg van dit hoofdstuk bekijken we de object en interaction classes van de RPR-FOM versie 0.1.7 in meer detail. Bijlage A bevat de volledige RPR-FOM.

4.2 RPR-FOM Object Class Structure

De RPR-FOM object classes zijn georganiseerd in een 4-niveau diepe hiërarchie. Elke subclass erft automatisch alle attributen van zijn superclasses. Dus b.v. *MilitaryEntity* heeft alle attributen van zowel de *PhysicalEntityClass* als de *BaseEntity* class. Een subclass is een specifiekere vorm van de superclass.

Sommige classes hebben geen attributen maar zijn toch toegevoegd met het oog op Declaration Management (DM) filtering d.w.z. filtering op basis van informatie type. Voor optimale DM filtering moet elke federate publications op 'leaf-node' niveau doen (d.w.z. op het laagste niveau in de hiërarchie) en subscriptions op een zo laag mogelijk niveau als nodig. Stel federate A gaat tanks simuleren in de federation en publiceert dus de class MilitaryLandPlatform. Federate B is geïnteresseerd in alle militaire voertuigen en abonneert zich op de MilitaryPlatformEntity class (subscription). Federate C is een maritieme applicatie en heeft alleen belangstelling voor schepen en abonneert zich dus op de class MilitarySeaSurfacePlatform. Attribute updates van federate A zullen dan alleen bij federate B aankomen, en voor federate C eruit gefilterd worden. Federate B ontvangt alleen de attributen van MilitaryPlatformEntity en zijn superclasses, want de binnenkomende Military Land Platform instantie wordt automatisch 'gepromoveerd' tot MilitaryPlatformEntity omdat daar een subscription voor is. Wil Federate B ook de attributen van de 'leaf-node' classes ontvangen dan moet hij zich op de individuele 'leaf-node' classes abonneren.

Base Class	1 st Subclass	2 nd Subclass	3 rd Subclass	4 th Subclass
			MilitaryPlatform	MilitaryAirLand
BaseEntity	PhysicalEntity	MilitaryEntity	Entity	Platform
			Littly	MilitaryAmphibious
				Platform
				MilitaryLand
				Platform
				MilitarySpace
				Platform
				MilitarySeaSurface
				Platform
				MilitarySubmersible
				Platform
				MilitaryMulti
				DomainPlatform
			MunitionEntity	
			Soldier	:
:		CivilPlatformEntity	CivilAirLand	
			Platform	
			CivilAmphibious	
			Platform	
			CivilLand	
			Platform	
			CivilSpace	
			Platform	
			CivilSeaSurface	
			Platform	
			CivilSubmersible Platform	
			CivilMultiDomain	
			Platform	
		Civilian		,
	AggregateEntity		J	
	EnvironmentEntity			
EmbeddedSystem	Designator			
	EmitterSystem			
	RadioReceiver			
	RadioTransmitter			
EmitterBeam	TrackJamBeam			
SimulationManager				

Figuur 6: RPR-FOM Object Class Structure Table

De RPR-FOM specificeert de volgende base object classes:

• BaseEntity

De *BaseEntity* class vertegenwoordigt alle fysieke entiteiten zowel individueel als geaggregeerd, zoals voertuigen, personen en peletons. De class bevat attributen die betrekking hebben op de locatie en bewegingen van de entiteit in de virtuele wereld, zoals positie, oriëntatie, snelheid en acceleratie.

• EmbeddedSystem

Deze class representeert alle fysieke *subsystemen* die onderdeel zijn van een entiteit, maar zich zelf niet als entiteit in de federation presenteren. Voorbeelden van de *EmbeddedSystem* class zijn radars, radio en sensoren. De attributen van deze class specificeren de relatie met de entiteit b.v. de entity identificatie.

• EmitterBeam

De *EmitterBeam* class beschrijft de karakteristieken van een *emissie* zoals b.v. scan volume, frequentie en vermogen.

SimulationManager

Deze class wordt gebruikt als de initiator van simulatie management berichten en is dus *geen* onderdeel van de virtuele wereld zoals de bovenstaande base classes. Een simulation manager federate correspondeert met één instantie van de class *SimulationManager*. De enige attribute van deze class is een string die de naam van de simulation manager federate identificeert.

4.3 RPR-FOM Interaction Class Structure

BaseClass
ActionRequest
ActionResult
AttributeChangeRequest
AttributeChangeResult
Collision
CreateObjectRequest
CreateObjectResult
MunitionDetonation
RadioSignal
RemoveObjectRequest
RemoveObjectResult
WeaponFire

Figuur 7: Interaction Class Structure Table

Interactions bieden een mechanisme voor federates om discrete events te versturen naar andere federates. In de RPR-FOM zijn een aantal interactions gespecificeerd voor:

- Simulatie management taken (ActionRequest/Result, AttributeChangeRequest/Result, CreateObjectRequest/Result, RemoveObjectRequest/Result)
- Botsingen tussen entiteiten (Collision)

- Munitie interactie (MunitionDetonation, WeaponFire)
- Inter-object communicatie (RadioSignal)

Zoals Figuur 7 laat zien, heeft de huidige class structure table geen hierarchie en dus alleen maar base classes.

4.4 RPR-FOM Ontwikkelingen

De RPR-FOM ontwikkeling wordt gedreven door een werkgroep welke zijn wortels heeft in de twee laatste DIS Workshops (mrt/sep 1996). De RPR-FOM kent sinds kort ook een Versie Plan.

Versie 1 dient alle functionaliteit te bevatten van de (DIS) IEEE 1278.1-1995 standaard. In Versie 2 zal daaraan de functionaliteit van IEEE 1278.1A-1998 toegevoegd worden (o.a. Collision-Elastic, Underwater Acoustics, Intercom Communication, Entity Management, Minefield).

Versie 3 wordt genoemd 'Next Generation RPR-FOM'. Waarschijnlijk wordt daarin de relatie met de DIS- IEEE 1278 standaarden meer losgelaten en de mogelijkheden van HLA wat dieper geëxploreerd.

De belangrijkste discussiepunten rond Versie 1 zijn nog de 'vertaling' van de Radio Signal PDU en of al dan niet *padding fields* toegevoegd moeten worden aan Complexe Data Types (conform DIS). Ook komen er vanuit de C3I-hoek vragen om meer functionaliteit dan in de DIS-standaarden is gedefiniëerd.

5. Advanced Simulation Framework

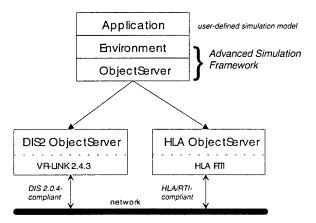
5.1 Electronic Battlespace Facility

De *Electronic Battlespace Facility* (EBF) is een TNO-FEL infrastructuur, bestaande uit hardware en software, voor onderzoek naar en toepassing van gedistribueerde interactieve simulatie technologieën. Er is gekozen voor een flexibele en uitbreidbare opzet van het EBF, zodat ingesprongen kan worden op nieuwe ontwikkelingen op het gebied van gedistribueerde simulatie (zoals HLA) en herbruikbaarheid van beschikbare componenten (zowel hardware als software) maximaal is. Het *Advanced Simulation Framework* ([ASF]) vormt de basis software laag van de EBF.

5.2 ASF Software Architectuur

Om flexibiliteit en herbuikbaarheid te garanderen is gekozen voor een objectgeoriënteerde aanpak van het ASF. Het ASF biedt de applicatie toegang tot de
virtuele omgeving aan de hand van een gestandaardiseerd interface. Het ASF
schermt de applicatie zo veel mogelijk af van gedistribueerde simulatie standaarden, zoals DIS en HLA. Deze opzet vergemakkelijkt migratie naar nieuwe standaarden omdat de applicatie zelf minimaal veranderd hoeft te worden. In principe
zou de migratie van DIS naar HLA door een hercompilatie van de applicatie gerealiseerd kunnen worden, mits er geen DIS-specifieke functionaliteit in de applicatie zit. Het ASF vormt als het ware een tussenlaag ('middleware layer') tussen de
applicatie en de onderliggende gedistribueerde simulatie standaarden.

Figuur 8 illustreert de twee lagen van het ASF: Environment en ObjectServer.



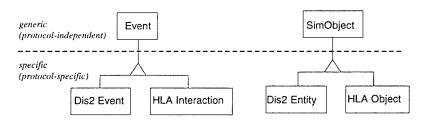
Figuur 8 Advanced Simulation Framework Software Architectuur

Environment biedt de gebruiker een protocol-onafhankelijk interface tot de virtuele omgeving, m.a.w. zonder DIS- of HLA specifieke functionaliteit. Via Envi-

ronment heeft de applicatie toegang tot alle *simulation objects* (b.v. battlefield entities) en *simulation events* (b.v. fire en detonation events) in de virtuele omgeving.

ObjectServer representeert het onderliggende data transport mechanisme dat zorgt voor de uitwisseling van informatie met andere applicaties. ObjectServer is deels generiek en deels protocol-specifiek: voor verschillende gedistribueerde simulatie standaarden zijn verschillende ObjectServer specialisaties nodig, afgeleid van de generieke ObjectServer. Figuur 8 toont twee ObjectServer specialisaties voor DIS en HLA. Voor de DIS variant dient de commercieel verkrijgbare VR-LINK Toolkit ([VRLINK]) als communicatie laag, voor de HLA variant wordt de shareware DMSO HLA/RTI als basis gebruikt.

De object-georiënteerde methode van specialisatie (ook wel *subclassing* of *inheritance* genoemd) wordt gebruikt voor de data organisatie van simulation objects en simulation events. Figuur 9 toont deze data structuur in de *Object Modeling Technique* ([OMT]) notatie. *SimObject* bevat functionaliteit en attributen die generiek zijn voor alle simulation objects b.v. object ID. *Event* bevat functionaliteit en attributen gemeenschappelijk voor alle events zoals sender ID. Beide generieke classes hebben specialisaties voor zowel DIS als HLA. Op deze wijze kan de protocol-onafhankelijke Environment gebruik maken van de generieke representaties (*Event* en *SimObject*) terwijl ObjectServer de afgeleide classes (b.v. *Dis2Event* of *HlaObject*) kan gebruiken voor protocol-specifieke functionaliteit.



Figuur 9 ASF Data Structures

Het ASF is beschikbaar voor zowel Sun als SGI computer platformen.

5.3 DIS2 ObjectServer

De DIS2 ObjectServer stelt de gebruiker in staat DIS 2.0.4-compliant applicaties te ontwikkelen. Deze implementatie is gebaseerd op COTS software van Mäk Technologies Inc., namelijk de VR-LINK Toolkit. Op dit moment wordt binnen het ASF gewerkt met versie 2.4.3 en 2.4.6 van de toolkit. VR-LINK 2.4.3 ondersteunt

DIS versies 2.0.3 en 2.0.4. VR-LINK 2.4.6 [VRLINK] ondersteunt ook de officiële DIS-IEEE 1278.1-1995 standaard.

5.4 HLA ObjectServer

De huidige HLA ObjectServer is een eerste implementatie van een RPR-FOM 0.1.7-compliant interface. De HLA ObjectServer maakt gebruik van de shareware RTI 1.0.2 van DMSO. Het doel van deze ObjectServer implementatie was aan te tonen dat een integratie van het ASF met de RTI conceptueel mogelijk is en de gebruiker in staat stelt HLA federates te ontwikkelen op basis van de gestandaardiseerde ASF Application Programmer's Interface (API), dezelfde interface die ook voor de ontwikkeling van DIS-applicaties wordt gebruikt.

Omdat niet de nadruk is gelegd op volledigheid van de HLA ObjectServer maar meer op haalbaarheid van het concept, is slechts een subset van de RTI services van Interface Specification 1.1 geïntegreerd in het ASF. Ook wordt slechts een subset van de RPR-FOM 0.1.7 ondersteund. Figuur 10 beschrijft de RTI services die thans geïntegreerd zijn. Van Federation Management, Declaration Management, Object Management en Time Management is slechts een subset van de services geïntegreerd. Ownership Management en Data Distribution Management worden nog niet ondersteund door het ASF. In een later stadium zullen de ontbrekende services toegevoegd worden.

Interface Specification 1.1 Service	Service Category
Create Federation Execution	Federation Management
Destroy Federation Execution	Federation Management
Join Federation Execution	Federation Management
Resign Federation Execution	Federation Management
Publish Object Class	Declaration Management
Publish Interaction Class	Declaration Management
Subscribe Object Class Attribute	Declaration Management
Subscribe Interaction Class	Declaration Management
Request ID	Object Management
Register Object	Object Management
Update Attribute Values	Object Management
Discover Object	Object Management
Reflect Attribute Values	Object Management
Send Interaction	Object Management
Receive Interaction	Object Management
Delete Object	Object Management
Remove Object	Object Management
Request Federate Time	Time Management
Time Advance Request	Time Management
Time Advance Grant	Time Management

Figuur 10 RTI Services in ASF

De volgende RPR-FOM 0.1.7 object classes zijn deels geïmplementeerd in het ASF voor de simulatie van battlespace objecten zoals tanks, vliegtuigen en militair personeel.

Object Class	Super Class	Representatie voor
BaseEntity	-	Alle individuele en geaggregeerde entiteiten zoals voertuigen en personen. De class bevat attributen die betrekking hebben op de locatie en bewegingen van de entiteit in de virtuele wereld, zoals positie, oriëntatie, snelheid en acceleratie.
PhysicalEntity	BaseEntity	Alle individuele, fysieke platform entiteiten zoals militaire en civiele voertuigen en personen. De attributen specificeren de karakteristieken van het platform b.v. welke bewegende delen het platform heeft.
MilitaryEntity	PhysicalEntity	Alle militaire, individuele platform entiteiten zoals tanks en militair personeel. De attributen bepalen karakteristieken als force ID en camouflage.

Figuur 11 ASF RPR-FOM Object Classes

De volgende RPR-FOM 0.1.7 interaction classes zijn deels geïmplementeerd in het ASF voor de simulatie van munitie lancering en detonatie.

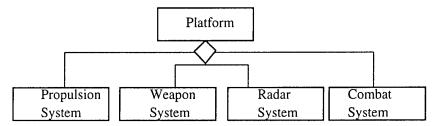
Object Class	Super Class	Representatie voor
Munition Detonation	-	Detonatie van ballistische of geleide munitie in de battlespace. Parameters specificeren o.a. detonatie locatie, doel en type munitie.
WeaponFire	-	Lancering van ballistische of geleide munitie. Parameters specificeren o.a. lanceer positie, doel en type munitie.

Een verdere beperking van de huidige HLA-variant van het ASF is dat er nog geen deadreckoning is geïmplementeerd.

5.5 Helicopter Simulatie Applicatie

Het ASF wordt reeds in een aantal simulator prototypes toegepast: b.v. Fennek Reconnaisance Vehicle, Leopard 2 A5, F-16 en Forward Air Controller (FAC). Tevens zijn een aantal tools op het ASF ontwikkeld zoals een scenario manager en een tactical display. Reeds is aangetoond dat m.b.v. ASF vrij eenvoudig gedistribueerde simulatie applicaties kunnen worden gebouwd zonder dat de applicatie bouwer veel van de onderliggende gedistribueerde simulatie standaard hoeft af te weten

Om de migratie mogelijkheden van DIS naar HLA m.b.v. het ASF te onderzoeken, is een eenvoudige helicopter simulatie applicatie ontwikkeld. Deze applicatie is in staat een aantal autonome helicopter platformen te simuleren. Figuur 13 illustreert de object-georiënteerde architectuur van een helicopter met zijn subsystemen.



Figuur 13 Helicopter Platform Architectuur

Elk helicopter platform heeft een propulsion system, weapon system, radar system en een combat system. Het propulsion system zorgt voor de voortstuwing van het platform. Het weapon system vertegenwoordigt de bewapening. Het radar system is een sensor waarmee doelen (andere helicopters) kunnen worden opgespoord. De electronische emissie van de radar is niet gesimuleerd. Het combat system is een semi-intelligent systeem dat de volgende taken sequentieel uitvoert:

- detecteer doelen m.b.v. radar systeem;
- selecteer doel
- achtervolg doel totdat platform binnen schietbereik is;
- schiet op doel totdat doel uitgeschakeld is.

De helicopter simulatie applicatie kan op een willekeurig aantal computer platforms opgestart worden. Per applicatie kan een willekeurig aantal helicopters worden gesimuleerd. Het ASF zorgt voor de uitwisseling van data tussen de applicaties (locatie gegevens en munitie interactie).

Voor migratie van DIS naar HLA van deze applicatie was slechts een hercompilatie nodig van de applicatie. Wijziging van de source code was niet nodig. Zowel de DIS-variant als de HLA-variant bleken te draaien. Er was één verschil: helicopters gesimuleerd door dezelfde HLA federate (applicatie) konden *elkaar* niet uitschakelen. De reden hiervoor bleek te zijn dat *interactions* verzonden door een federate, niet door dezelfde federate ontvangen werden. M.a.w. de detonations interactions, die communiceren dat een helicopter geraakt is, werden niet gedetecteerd door dezelfde federate en dus niet afgehandeld: alleen andere federates konden zijn helicopters uitschakelen. Met DIS is dit probleem er niet omdat PDU's gebroadcast worden en door de zendende applicatie ook zelf weer ontvangen worden. Aangezien deze kwestie ("moet verzonden informatie door de zendende federate zelf gereflecteerd worden?") nog een discussiepunt is binnen de HLA community, is er voor gekozen dit 'probleem' niet in het ASF op te lossen, maar het resultaat van deze discussie af te wachten.

FFI -9R-A014 27

6. Conclusies

De belangrijkste conclusies van het verrichte onderzoek zijn:

- De ontwikkeling van de High Level Architecture draait op volle toeren. De architectuur wordt in de US geaccepteerd als basis voor alle simulatie- en modelleer-activiteiten.
- De RPR-FOM is een belangrijk hulpmiddel voor de migratie van DIS naar HLA voor real-time, human-in-the-loop simulaties. Dit Object Model is een voorstel voor een data standaard die de informatie uit DIS PDU's beschrijft in de vorm van HLA object en interaction classes.
- De RTI is niet veel meer dan een doorgeefluik van type-loze federate data. De federate is zelf verantwoordelijk voor de opslag van deze data en voor de conversie tussen computer platform specifieke data en de netwerk representatie van de data. Veel mensen verwachten veel meer functionaliteit in de RTI ter ondersteuning van de gebruiker.
- De RTI implementatie van DMSO is vrij verkrijgbaar en biedt, behalve Data
 Distribution Management, alle functionaliteit uit de HLA Interface Specification met een zeer behoorlijke performance. Aangezien de source code niet beschikbaar is en slechts een beperkt aantal computer platformen ondersteund
 worden, heeft de toepasbaarheid van deze RTI implementatie zijn beperkingen.
- Het ASF biedt een vrij eenvoudig migratie pad voor de TNO DIS-applicaties naar HLA via een 'middleware layer' approach. Deze software laag schermt de applicatie ontwikkelaar af van de onderliggende gedistribueerde simulatie standaarden d.m.v. een generiek interface. Een HLA-DIS gateway zou een andere eenvoudige oplossing zijn voor een migratie van DIS naar HLA: de gateway converteert DIS PDU's naar RTI calls en vice versa. Deze aanpak heeft echter als nadeel dat de conversie slag de latency van data verhoogt en dat de applicaties nog steeds op DIS gebaseerd zijn en dus niet de voordelen van HLA gebruiken.

Behalve deze conclusies resulteerde het onderzoek tot een aantal bevindingen:

Object attributes en interactions zijn de atomaire eenheden binnen HLA in tegenstelling tot DIS waar de Protocol Data Unit (PDU) de eenheid is. Na ontdekking van een nieuw object binnen de federation (discovery) worden niet automatisch alle object attributes aan de federation bekend gemaakt. Een federate kan daardoor een onvolledig beeld hebben van het object b.v. wel de positie maar niet de orientatie. De federate heeft wel de mogelijkheid om de gemiste attributen op te vragen om zo een volledige status van het object te ver-

krijgen. Een 3D visual heeft b.v. zowel de positie- als orientatie data nodig om het object te kunnen visualiseren.

- HLA staat toe dat per attribute een deadreckon algorithme gespecificeerd wordt voor de extrapolatie van de attribuut waarde. DIS biedt alleen de mogelijkheid voor de extrapolatie van positie- en orientatie data.
- De DMSO RTI maakt gebruik van exception handling. Dit is een mechanisme dat de applicatie ontwikkelaar in staat stelt run-time abnormaliteiten af te vangen en af te handelen. Denk b.v. aan een division-by-zero situatie. C++ biedt een uniforme syntax voor exception handling a.h.v. de try, throw en catch keywords. De gebruiker heeft de mogelijkheid dit mechanisme te fine-tunen met zelf-gegenereerde exceptions. Binnen de RTI wordt veel gebruik gemaakt van exception throwing en het blijkt een zeer nuttig hulpmiddel bij de ontwikkeling van HLA federates. De programmeur is in staat exceptions af te vangen om de abnormaliteit te herstellen, zoniet dan termineert de federate met een duidelijke melding van de oorzaak. B.v. als een federate zich aanmeldt bij een federate kan deze exception afvangen en b.v. nog een poging doen zich aan te melden. Als de federate de exception niet afvangt, termineert de applicatie met een duidelijke weergave van de oorzaak.
- De VR-LINK 3.0 Toolkit van Mäk Technologies is in staat applicaties op basis van DIS en HLA te ontwikkelen. Helaas is er geen backward-compatibility naar oude versies doordat de VR-LINK API aanzienlijk veranderd is. Tevens ondersteunt VR-LINK een nu al verouderde RPR-FOM. De toolkit biedt dus een migratie pad, maar met de volgende nadelen: licentiekosten, weinig flexibiliteit en afhankelijkheid van Mäk m.b.t. ondersteuning van nieuwe RPR-FOM releases. Het ASF heeft deze nadelen niet.
- Attribute updates en interactions worden niet gereflecteerd door de federate die de data heeft gegenereerd. B.v. als een federate de 'send interaction' service aanroept, zal dat niet leiden tot een 'receive interaction' callback binnen dezelfde federate. Dit betekent dat als een federate een interaction aan een bepaald object richt (b.v. een munitie detonatie event met een target ID) de federate zich er terdege van bewust moet zijn of het object locaal of extern gesimuleerd wordt. Er is discussie gaande binnen de HLA gemeenschap of reflectie van eigen data misschien toch gewenst is.
- Datalogging en exercise replay in HLA is verre van triviaal. In DIS is dit
 relatief eenvoudig omdat DIS gebaseerd is op broadcasting en de entity heartbeat een continue stroom van berichten garandeert. De HLA logger moet tijdens replay rekening houden met o.a. routing spaces, subscriptions van andere
 federates en data requests van andere federates. Ook moet de HLA logger de
 transport mode (best-effort versus reliable) en de ordering mode (receive-order

versus timestamp-order) van de gelogde data via de RTI te weten komen om ze op dezelfde manier te kunnen afspelen. Dit onderwerp benodigt nog verder onderzoek.

Voor de komende periode staan o.a. de volgende vervolgactiviteiten op het programma:

- Ervaring opdoen met Object Model development tools. Deze tools ondersteunen de gebruiker bij het opstellen van SOM's en FOM's.
- Performance en latency metingen van de RTI en het ASF.
- Migratie van DIS simulator protoype naar HLA a.h.v. ASF.
- Uitbreiden ASF voor wat betreft RTI services support en RPR-FOM classes.
- Volgen van en rapporteren over de ontwikkelingen op het gebied van HLA, RTI en RPR-FOM.

7. Afkortingen

WAN

Wide Area Network

ALSP Aggregate Level Simulation Protocol API Application Programmer's Interface Advanced Simulation Framework **ASF** Common Object Request Broker Architecture **CORBA COTS** Commercial Of The Shelf **DDM** Data Distribution Management DIS Distributed Interactive Simulation Defense Modeling and Simulation Office (US) **DMSO** DoD Department of Defense (US) **EBF** Electronic Battlespace Facility FED Federation Execution Data **FOM** Federation Object Model HLA High Level Architecture Institute of Electrical and Electronics Engineers **IEEE** IP Internet Protocol (RFC 791) LAN Local Area Network Management Object Model MOM Object Modeling Technique **OMT PDU** Protocol Data Unit **RTI** Initialization Data RID RPR-FOM Real-time Platform level Reference Federation Object Model RTI Run-Time Infrastructure Simulation Interoperability Standards Organization **SISO** SIW Simulation Interoperability Workshop SOM Simulation Object Model **TCP** Transmission Control Protocol (RFC 793) **UDP** User Datagram Protocol (RFC 768)

8. Referenties

1995.

[ASF] Elias and Huiskamp, Advanced Simulation Framework: A Generic Approach to Distributed Simulation. Proc. ITEC '97, The 8th International International Training and Education Conference, Lausanne, Switzerland, 1997. [CORBA] Object Management Group, The Common Object Request Broker Architecture and Specification, OMG Document Number 91.12.1, Revision 1, 1992. [FEL96A273] Elias, de Jong en Luiijf, DIS, DIS++ en de High Level Architecture, TNO-rapport FEL-96-A273, december 1996. [OMT] Rumbaugh et.al, Object-Oriented Modeling and Design, Prentice Hall International Editions, 1991. [RTI] DoD, High Level Architecture Run-Time Infrastructure Programmer's Guide, version 1.0, May 1997. [VRLINK] Granowetter, VR-LINK Release 2.4.6, Mäk Technologies Inc.,

9. Ondertekening

W.G. de Jong Projectleider R.J.D. Elias Auteur 32

FEL-98-A014 Bijlage A

Bijlage A RPR-FOM 0.1.7

Name	Real-time Platform Reference FOM (RPR-FOM)
Version	0.1.7
Modification Date	10 th September, 1997
Туре	ReferenCe FOM
Class	Hybrid
Other information	This is a Reference FOM intended for real-time, platform level simulations. It was created to ease the transition of DIS simulations to HLA, although it is not restricted to such simulations.
Sponsor	Simulation Interoperability Standards Organisation (SISO)
Developer	GEC-Marconi RDS Ltd., Simulation and Training Division
Point of Contact	Graham Shanks
POC Phone	+44 1383 828062
POC e-mail	graham.shanks@gecm.com
POC Address	John Sutcliffe Building,
	Fulmar Way,
	Donibristle Industrial Park,
	Fife, SCOTLAND
	KY11 5JX
Time Management	Real Time
Application Domain	Real time, platform level simulations
Security	Unrestricted
Document references	IEEE 1278.1-1995

FEL-98-A014 Bijlage A

RPR-FOM Version 0.1.7

Object Class Structure Table

BaseEntity (S) Aggregr Environ Physica	AggregateEntity (PS) EnvironmentEntity [1] (PS) PhysicalEntity [1] (PS)			
Environ Physica	nmentEntity [1] (PS) alEntity [1] (PS)		***************************************	***************************************
Physica	alEntity [1] (PS)			
		MilitaryEntity (S)	MilitaryPlatformEntity (PS)	MilitaryAirLandPlatform (PS)
				MilitaryAmphibiousPlatform (PS)
				MilitaryLandPlatform (PS)
				MilitarySpacePlatform (PS)
				MilitarySeaSurfacePlatform (PS)
_				MilitarySubmersiblePlatform (PS)
				MilitaryMultiDomainPlatform (PS)
			MunitionEntity (PS)	
•			Soldier (PS)	
•••••		CivilPlatform (PS)	CivilAirLandPlatform (PS)	
			CivilAmphibiousPlatform (PS)	
			CivilLandPlatform (PS)	
		•	CivilSpacePlatform (PS)	
•••••			CivilSeaSurfacePlatform (PS)	
			CivilSubmersiblePlatform (PS)	
••••			CivilMultiDomainPlatform (PS)	
		Civilian (PS)		
EmbeddedSystem Designa	nator (PS)			
Emitter	EmitterSystem (PS)			
RadioR	Receiver (PS)			
	ransmitter (PS)			
	TrackJamBeam (PS)			
SimulationManager (PS)				

Ę

FEL-98-A014 Bijlage A

RPR-FOM Version 0.1.7

Object Interaction Table

	Initiatir	Initiating Object	Receiving	Receiving Object/Area		lnit
Interaction Structure	Class	Affected Attributes	Class	Affected Attributes	Interaction Parameters	Sense/ React
ActionRequest	ļ	None		None	ObjectCount ObjectIDs Action	뜨
		None	SimulationManager	None	ActionResult	ш
AttributeChangeRequest	SimulationManager	None		None	ObjectCount	В
					ObjectIDs	
AttributeChangeResult [3] AggregateEntity [4]	•	None	SimulationManager	None	ObjectID	IR
					AttributeChangeResult	
Collision	PhysicalEntity	AccelerationVector	PhysicalEntity	AccelerationVector	CollidingObjectID	В
		AngularVelocityVector		AngularVelocityVector	CollidingObjectMass	
		DamageState		DamageState	CollidingObjectVelocity	
	•••••	Immobilized		Immobilized	CollisionType	
	•••••	Orientation		Orientation	CollisionLocation	
		Position		Position	EventID	
		VelocityVector		VelocityVector	IssuingObjectID	
CreateObjectRequest	SimulationManager	None	AggregateEntity [4]	None	ObjectClass	<u>~</u>
	•				AttributeValueSet	
CreateObjectResult	AggregateEntity [4]	None	nager	None	CreateObjectResult	R
MunitionDetonation	MilitaryPlatformEntit None	None	PhysicalEntity	AccelerationVector	ArticulatedPartsArray	Я
	Soldier			AngularVelocityVector	ArticulatedPartsCount	
				DamageState	DetonationLocation	
				Immobilized	DetonationResult	
				Orientation	EventID	
				Position	FiringObjectID	
				VelocityVector	FinalVelocityVector	
	*******				FuseType	
					MunitionObjectiD	
	••••				Munition Lype	
	••••				QuantityFired	
	•••••				Relative Determine Location	
	•••••	••••			Terrototicato	
					i algelodjecilo	

47

PR-FOM	Version 0.1.7
$\mathbf{\alpha}$	

Object Interaction Table

	Initiatir	Initiating Object	Receiving	Receiving Object/Area		lnit
Interaction Structure	Class	Afforted Attributos	336	Affected Attributes	Interaction Parameters	Sense/
	Class	Allected Attributes	Class	Allected Attributes		React
					WarheadType	
RadioSignal	RadioTransmitter	None	RadioReceiver	None		Щ
		•••••			HostRadioID	
					SampleCount	
					SampleRate	
					SignalData	
					SignalDataLength	
					TacticalDataLinkType	
RemoveObjectRequest	SimulationManager None	None	AggregateEntity [4] None		ObjectCount	В
					ObjectIDs	
RemoveObjectResult	AggregateEntity [4]	None	SimulationManager		RemoveObjectResult	띮
		None	None	None	EventID	Œ
					FireControlSolutionRange	
					FireMissionIndex	
					FiringLocation	
	••••				FiringObjectID	
	••••				FuseType	
	•••••				InitialVelocityVector	
					MunitionObjectID	
	*******				MunitionType	
					QuantityFired	
	•••••				RateOfFire	
					TargetObjectID	
					WarheadType	

RPR-FOM Version 0.1.7

							Accura		
Object/Interaction	Attribute/Parameter	Datatype	Cardin ality	Units	Resol ution	Accura cy	cy Conditi	Update Type	Update Condition
							no		
AggregateEntity	AggregateMarking	MarkingStruct	-	N/A	N/A	N/A	N/A	Static	N/A
		AggregateStateEnum	-	N/A	ΑŅ	Ν Α	A/A	Conditiona	Conditional On change
	Dimensions	DimensionStruct	Ψ.	N/A	N/A	ΝA	ΝA	Conditiona	Conditional AggSizeChange
	EntityIDs	unsigned long [5]	÷0	N/A	A/A	perfect	always	Conditiona	Conditiona On change
	ForceID	ForceIdEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A	Static	N/A
	Formation	FormationEnum	-	N/A	N/A	N/A	NA	Conditiona	Conditional On change
	NumberOfEntities	unsigned short	 .	N/A	-	perfect	always	Conditional	Conditional On change
	NumberOfSilentAggregates	unsigned short	-	N/A	-	perfect	perfect always	Conditional	Conditional On change
	NumberOfSilentEntities	unsigned short	-	N/A	-	perfect	perfect always	Conditiona	Conditional On change
	NumberOfSubAggregates	unsigned short	-	N/A	-	perfect	perfect always	Conditiona	Conditional On change
	NumberOfVariableDatums	unsigned short	-	N/A	-	perfect	always	Conditiona	Conditional On change
	SilentAggregates	SilentEntityStruct	+	N/A	N/A	N/A		Conditiona	Conditional On change
	SilentEntities	SilentEntityStruct	†	N/A	ΑN	Α/N	N/A	Conditiona	Conditional On change
	SubAggregateIDs	unsigned long [5]	+ 0	N/A	Z V	perfect		Conditiona	Conditional On change
	VariableDatums	VariableDatumStruct	÷	N/A	N A A	ΑX	ΝΑ	Conditiona	Conditional On change
BaseEntity	AccelerationVector	AccelerationStruct	-	N/A	N/A	N/A	N/A	Conditiona	Conditional AccelerationChange
	AngularVelocityVector	AngVelocityStruct	-	N/A	A/N	ΑX	N/A	Conditiona	AngVelocityChange
	DRAlgorithm	DRAlgorithmEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A	Conditiona	Conditional On change
	EntityType	EntityTypeStruct	-	N/A	A/A	N/A	N/A	Static	N/A
	FederateID	FederateldStruct	-	N/A	N/A	N/A	N/A	Static	N/A
	IsFrozen	boolean	-	TRUE/FALSI	N/A	perfect	always	Conditiona	Conditional On change
, , , , , , , , , , , , , , , , , , , 	Orientation	OrientationStruct	-	N/A	A/A	N/A	N/A	Conditiona	OrientationChange
	Position	PositionStruct	-	N/A	ΑŅ	N/A	N/A	Conditiona	Conditional PositionChange
	VelocityVector	VelocityStruct	-	N/A	Υ V	N/A	N/A	Conditiona	VelocityChange
Designator	CodeName	CodeNameEnum	-	N/A	Ϋ́	N/A		Static	Static N/A
	DesignatedObject	unsigned long [5]		N/A	Α V	perfect	always	Conditiona	On change
	DesignatorCode	DesignatorCodeEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A	Conditiona	Conditional On change
	DesignatorID	unsigned long [5]	-	N/A	ΑN	perfect	always	Static	N/A
	DesignatorPower	float	-	Watts		perfect	always		Conditiona > DS_PWR_THRSH
	DesignatorSpotLocation	PositionStruct	-	N/A	N/A	N/A	ΝA		Conditional DesigPositionChange
	DesignatorWavelength	float	-	Microns		perfect	always	Static	N/A
	DRAlgorithm	DRAlgorithmEnum	-	N/A	N/A	N/A	A/N	Static	Static N/A
	RelativeSpotLocation	RelativePositionStruct	-	N/A	N/A	N/A	N/A	Conditiona	RelDesigPositionChange

RPR-FOM Version 0.1.7

Attribute/Parameter Table

			:			L	⋖		
Object/Interaction	Attribute/Parameter	Datatype	Cardin ality	Units	Resol	Resol Accura ution cy	Conditi	Update Type	Update Condition
	SpotLinearAcceleration	AccelerationStruct	-	N/A	N/A	N/A	N/A	Conditional	Conditional DesigAccelerationChange
EmbeddedSystem	FederateID	FederateIdStruct	-	N/A	ΑX	N/A	N/A	Static	N/A
	HostObjectID	unsigned long [5]	_	N/A	ΑN	perfect	always		N/A
	RelativePosition	RelativePositionStruct		N/A	ΑX	N/A	N/A	Conditional	Conditional On change
EmitterBeam	AzimuthCenter	float	-	radians	ļ	perfect	always	Conditiona	Conditiona > EE AZ THRSH
	AzimuthSweep	float	-	radians	ļ	perfect	always	Conditiona	Conditiona > EE AZ THRSH
	BeamFunction	BeamFunctionEnum	-	N/A	A/A	Ν	N/A	Conditiona	Conditional On change
	BeamID	octet	_	N/A	ΑX	perfect	always	Static	N/A
	BeamParameterIndex	unsigned short	-	N/A	-	perfect	always	Conditiona	Conditional On change
	ElevationCenter	float	+	radians		perfect	always	Conditional > EE EL 7	> EE EL THRSH
	ElevationSweep	float	-	radians		perfect	always	Conditiona	Conditiona > EE EL THRSH
	EmittingSystemID	unsigned long [5]	-	N/A	A/A	perfect		Static	N/A
	ЕВР	float	-	dBm		perfect	perfect always	Conditiona	Conditional EmitERPChange
	FederateID	FederateIdStruct	-	N/A	۷ ۷	A/N	N/A	Static	N/A
	Frequency	float	-	Hz		perfect	perfect always	Conditiona	Conditional > EE FREQ THRSH
	FrequencyRange	float	 .	Hz		perfect	perfect always	Conditiona	Conditiona > EE FRNG THRSH
	PRF	float	-	Hz		perfect	perfect always		Conditional > EE PRF THRSH
	PulseWidth	float	-	microsec		perfect	perfect always		> EE PW THRSH
	SweepSynch	float	-	%		perfect	perfect always	Periodic	HRT BEAT TIMER secs
EmitterSystem	EmitterFunction	EmitterFunctionEnum	- -	N/A	A/A	ΝA		Conditional	Conditional On change
	EmitterName	EmitterNameEnum	-	N/A	N/A	A/N	N/A	Static	N/A
	EmitterNumber	octet	-	N/A	-	perfect	always	Static	N/A
EnvironmentEntity [1]	BoundingVolume	BoundingVolumeStruct	-	N/A	A/A	ΝA	N/A	Conditional	Conditional EnvBVchange
	GeometryDefinitionArray	GeometryShapeStruct	ţ	N/A	ΥX	ΝA	N/A	Conditiona	Conditional EnvGeoChange
	NumberOfGeometries	unsigned short	-	N/A	-	perfect	always	Conditional	On change
MilitaryEntity	AlternateEntityType	EntityTypeStruct	-	N/A	N/A	N/A	N/A	Static	Static N/A
	CamouflageType	boolean	<u>-</u>	TRUE/FALSEN/A	Y.	perfect	******		Conditional On change
	FirePowerDisabled	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	N/A	ᅜ	always		Conditional On change
	ForceID	ForceldEnum	-	N/A	A/A	N/A	N/A		N/A
	IsConcealed	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	N/A	perfect	perfect always	Conditiona	Conditional On change
MilitaryPlatformEntity	AfterburnerOn	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	N/A	perfect	perfect always	Conditiona	Conditiona On change
	HasAmmunitionSupplyCap	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	N/A	perfect	perfect always	Static	N/A
	LauncherRaised	boolean		TRUE/FALSEN/A	Y.N	perfect	always	perfect always Conditional On change	On change

RPR-FOM Version 0.1.7

					L	Acciles		
Object/Interaction	Attribute/Parameter	Datatype	Cardin ality	Units Resol	Resol Accura		Update Type	Update Condition
						ē		
MunitionEntity	LauncherFlashPresent	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	perfect	ct always		Conditional On change
PhysicalEntity [1]	ArticulatedParametersArray	ArticulatedParameterStruct	,	N/A N/A	N/A	N/A	Conditiona	Conditional On change
	ametersCount	unsigned short	+-	N/A	perfect	st always	Static	N/A
	DamageState	DamageStateEnum	_	N/A N/A	ΑN	N/A	Conditiona	Conditional On change
	EngineSmokeOn	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	perfect	st always	4	Conditional On change
	FlamesPresent	boolean	_	TRUE/FALSEN/A	perfect	always	Conditiona	On change
	HasFuelSupplyCap	boolean	_	TRUE/FALSEN/A	perfect	always	Static	N/A
	HasRecoveryCap	boolean	_	TRUE/FALSEN/A	perfect	always	Static	Static N/A
	HasRepairCap	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	perfect	always	Static	N/A
	HatchState	HatchStateEnum	—	N/A N/A	N/A	N/A	Conditiona	Conditional On change
	Immobilized	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	perfect	st always	Conditiona	Conditional On change
	LifeformState	LifeformStateEnum	-		; =	N/A	Conditional	Conditional On change
	LightsState	LightStateEnum	_	N/A N/A		N/A	Conditiona	Conditional On change
	Marking	MarkingStruct	-	N/A N/A	A/N	N/A	Static	N/A
	PowerPlantOn	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	perfect	t always	Conditiona	Conditional On change
	RampDeployed	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	perfect	t always	Conditiona	Conditional On change
	SmokePlumePresent	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	perfe	always	Conditional	Conditional On change
	TentDeployed	boolean	-	TRUE/FALSEN/A	perfe	st always	Conditiona	Conditional On change
	TrailState	TrailStateEnum	-	N/A N/A	Ν	ΑN	Conditional	Conditional On change
RadioReceiver	RadioNumber	unsigned short	_	N/A N/A	perfe	perfect always Star	Static	N/A
	ReceivedPower	float	_	dB-milliwatts	perfe	st always	Conditiona	> RX PWR THRSH
	ReceivedTransmitter	unsigned long [5]	1	N/A N/A	perfe	perfect always	Static	Static N/A
	ReceiverState	ReceiveStateEnum	_	N/A N/A	N/A	N/A	Conditional	Conditional On change
RadioTransmitter	AntennaPattern	AntennaPatternStruct	_		N/A		Conditional	Conditional On change
	AntennaPatternType	AntennaPatternEnum	-	N/A N/A	A/N	N/A	Conditional	Conditional On change
	CryptoKeyID	unsigned short	_	N/A N/A		•••••	Conditional	Conditional On change
	CryptoSystem	CryptoSystemEnum	_			N/A	Static	N/A
	DetailedModulationType	DetailedModulationEnum	-			N/A	Static	Static N/A
	Frequency	UnsignedInteger64	-	N/A N/A	A/N	N/A	Conditional	> RADIO FREQ THRSH
	FrequencyBandwidth	float	_	H2	perfect	ct always		Conditional > RADIO FBAND THRSH
	FrequencyHopinUse	boolean	_	TRUE/FALSEN/A	perfe	perfect always		Conditional On change
		InputSourceEnum	-		A/N	N/A	Conditional	Conditional On change
	ModulationParameterCount	octet	_	N/A N/A		ct always	perfect always Conditional On change	On change

RPR-FOM Version 0.1.7

Attribute/Parameter Table

							Accura		
Object/Interaction	Attribute/Parameter	Datatype	Cardin ality	Units	Resol	Resol Accura	cy Conditi	Update Type	Update Condition
							o		
	ModulationParameters	ModulationStruct	ţ	N/A	ΑX	ΑN	N/A	Conditiona	Conditiona On change
	MajorModulationType	MajorModulationEnum	-	N/A	Α×	ΑN	ΝΑ	Conditiona	Conditional On change
	ModulationSystemType	ModulationSystemEnum	-	N/A	ΑN	ΝΑ	ΑΝ	Conditiona	Conditional On change
	Power	float	_	dB-milliwatts		perfect	always	Conditiona	Conditiona > RADIO PWR THRSH
	PsuedoNoiseSpectrumInUs	boolean	_	TRUE/FALSE	SEN/A	perfect	always	Conditiona	Conditional On change
	RadioNumber	unsigned short	-	N/A	N/A	perfect	always	Static	N/A
	RadioTransmitterID	unsigned long [5]	_	N/A	A/A	perfect	always	Static	N/A
	RadioType	RadioTypeStruct	-	N/A	ΑX	ΑN	N/A	Static	N/A
	TimeHopInUse	boolean	-	TRUE/FALSE			always		Conditional On change
	TransmitState	TransmitStateEnum	-	N/A		:	N/A		Conditional On change
Soldier	PrimaryWeaponState	WeaponStateEnum	-	N/A		ΑŅ	N/A		Conditional On change
	SecondaryWeaponState	WeaponStateEnum	-	N/A		:	N/A		Conditional On change
TrackJamBeam	JammingModeSequence	unsigned long	-	N/A		perfect	always	Conditiona	Conditiona On change
	NumberOfTrackJamObjects	octet	-	N/A	N/A	perfect	perfect always	Conditiona	Conditional On change
	TrackJamObjectIDs	unsigned long [5]	1+	N/A	N/A	perfect	perfect always	Conditiona	Conditional On change
	TrackOrJammer	boolean	-	TRUE/FALSE	N/A	perfect	perfect always	Conditiona	Conditional On change
SimulationManager	SimulationManagerName	string	-	N/A	A/N	perfect	perfect always	1	N/A
ActionRequest	ObjectCount	unsigned short	-	N/A	N/A	perfect	perfect always	NA	N/A
	ObjectIDs	unsigned long	<u>+</u>	N/A	N/A	perfect	perfect always	N/A	N/A
	Action	ActionEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A
	ActionResult	ActionResultEnum		N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A
geRequest	ObjectCount	unsigned short	-	N/A	N/A	perfect	always	N/A	N/A
	ObjectIDs	unsigned long	+	N/A	N/A			N/A	N/A
	AttributeValueSet	AttributeValueSetStruct		N/A	N/A	N/A	N/A	NA	N/A
AttributeChangeResult [3]	ObjectID	unsigned long	-	N/A	N/A	perfect	always	N/A	N/A
	AttributeChangeResult	AttributeChangeResultEnu	-	N/A	N/A	A/A	N/A	N/A	N/A
	AttributeValueSet	AttributeValueSetStruct	-	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A
Collision CollidingObjectID	CollidingObjectID	unsigned long	-	N/A	N/A	perfect	always	N/A	N/A
	CollidingObjectMass	float	-	kilograms		perfect	always	N/A	N/A
	CollidingObjectVelocity	VelocityStruct	-	N/A	N/A	N/A	A/A	N/A	N/A
	CollisionType	CollisionTypeEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A
	CollisionLocation	PositionStruct	1	N/A	N/A	A/A	N/A	N/A	N/A
	EventID	EventIDStruct	-	N/A	N/A	N/A	Α×	N/A	NA

Attribute/Parameter Table

					2		٧	1	
Object/Interaction	Attribute/Parameter	Datatype	ality	Units	ution	Accura	cy Condití	Update Type	Update Condition
	OltopidOpainsol	Sao Consider],	V//V	4/14			9/14	V.14
	nsaming displacer	ursigned forig	_	ΝA	Z/A			N/A	NA
CreateObjectRequest	ObjectClass	unsigned long	_	N/A	Ϋ́			N/A	N/A
	AttributeValueSet	AttributeValueSetStruct	-	N/A	ΑN			N/A	N/A
CreateObjectResult	CreateObjectResult	CreateObjectResultEnum	-	N/A	Ν			N/A	N/A
MunitionDetonation	ArticulatedPartsArray	ArticulatedParameterStruct	+0	N/A	ΑN			N/A	N/A
	ArticulatedPartsCount	octet	_	N/A	ΑX			N/A	N/A
	DetonationLocation	PositionStruct	-	N/A	Α×			N/A	N/A
	DetonationResult	DetonationResultEnum	-	N/A	A/A	N/A	N/A	N/A	N/A
	EventID	EventIDStruct	-	N/A	ΝΑ			N/A	N/A
	FiringObjectID	unsigned long	-	N/A	ΑX			N/A	N/A
	FinalVelocityVector	VelocityStruct	-	N/A	A/A			NA	N/A
	FuseType	FuseTypeEnum	-	N/A	ΑX			N/A	N/A
	MunitionObjectID	unsigned long	-	N/A	A/N			NA	N/A
	MunitionType	EntityTypeStruct	-	N/A	N/A			N/A	N/A
	QuantityFired	unsigned short	-	N/A	N/A	perfect	always	N/A	N/A
	RateOfFire	unsigned short	-	N/A		perfect	always	N/A	N/A
	RelativeDetonationLocation	RelativePositionStruct	-	N/A	ΑX	ΝA	N/A	NA	N/A
	TargetObjectID	unsigned long	-			perfect	always	N/A	N/A
	WarheadType	WarheadTypeEnum	-	N/A	A/N	N/A	N/A	NA	N/A
RadioSignal	EncodingScheme	EncodingSchemeEnum	-	N/A	N/A	A/N	N/A		N/A
	HostRadioID	unsigned long	-	N/A	A/N	perfect	always		N/A
	SampleCount	unsigned short	-	N/A	-	perfect	always		N/A
	SampleRate	unsigned long	-	bits/second	-	perfect	always		N/A
	SignalData	octet	<u></u>	N/A	A/A	perfect	always		N/A
	SignalDataLength	unsigned short	-	N/A	-	perfect	always		N/A
	TacticalDataLinkType	TacticalDataLinkTypeEnum	-	N/A	N/A	N/A	ΑX		N/A
RemoveObjectRequest	ObjectCount	unsigned short	-	N/A	A/A	perfect	always	N/A	N/A
	ObjectIDs	unsigned long	++	N/A	A/A	perfect	always	<u> </u>	N/A
RemoveObjectResult	RemoveObjectResult	RemoveObjectResultEnum	-	N/A	ΑN	ΑX	N/A		N/A
WeaponFire	EventID	EventIDStruct	-	N/A	A/N	N/A	N/A	. :	N/A
	FireControlSolutionRange	float	-	metres		perfect	always		N/A
	FireMissionIndex	unsigned long	-	N/A	N/A	perfect	always		N/A
	FiringLocation	PositionStruct	-	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A

RPR-FOM Version 0.1.7

Attribute/Parameter Table

Object/Interaction	Attribute/Parameter	Datatype	Cardin ality	Units	Resol	Accura	Resol Accura cy ution cy Conditi	Update Type	Update Condition
	FiringObjectID	unsigned long	-	N/A		perfect	always	N/A	N/A
	FuseType	FuseTypeEnum	-	N/A		ΑN	ΝA	ΝA	N/A
	InitialVelocityVector	VelocityStruct	-	N/A		ΝA	N/A	N/A	N/A
	MunitionObjectID	unsigned long	+	N/A		perfect	always	N/A	N/A
	MunitionType	EntityTypeStruct	-	N/A	ΝA	ΑΆ	N/A N/A N/A	N/A	N/A
	QuantityFired	unsigned short	-	N/A		perfect	always	N/A	N/A
	RateOfFire	unsigned short	-	N/A		perfect	always	N/A	N/A
	TargetObjectID	unsigned long	-	N/A		perfect	always	N/A	N/A
	WarheadType	WarheadTypeEnum	-	N/A		Α×	Ν	N/A	N/A

RPR-FOM Version 0.1.7

Idontifior		
ומפווווופו	cnumerator	Representation
AggregateStateEnum	Other	0
	Aggregated	_
	Disaggregated	2
	FullyDisaggregated	3
	PseudoDisaggregated	4
	PartiallyDisaggregated	5
AntennaPatternEnum	Other	0
	OmniDirectional	-
	Beam	2
	SphericalHarmonic	3
ArticulatedTypeEnum	Other	0
	Rudder	1024
	LeftFlap	1056
	RightFlap	1088
	LeftAileron	1120
	RightAileron	1152
	HelicopterMainRotor	1184
	HelicopterTailRotor	1216
	OtherAircraftControlSurfaces	1248
	Periscope	2048
	GenericAntenna	2080
	Snorkel	2112
	OtherExtendableParts	2144
	LandingGear	3072
	TailHook	3104
	SpeedBrake	3136
	LeftWeaponBayDoors	3168
	RightWeaponBayDoors	3200
	TankOrAPChatch	3232
	Wingsweep	3264
	BridgeLauncher	3296
	BridgeSection1	3328
	BridgeSection2	3360
	BridgeSection3	3392
	PrimaryBlade1	3424
	PrimaryBlade2	3456

Contifier	Companyon	
ומפוווווופו		Representation
	PrimaryBoom	3488
	PrimaryLauncherArm	3520
	OtherFixedPositionParts	3552
	Primary Turret Number 1	4096
	Primary TurretNumber2	4128
	Primary TurretNumber3	4160
	Primary TurretNumber4	4192
	Primary TurretNumber5	4224
	Primary TurretNumber6	4256
	Primary TurretNumber7	4288
	Primary TurretNumber8	4320
	Primary TurretNumber9	4352
	Primary TurretNumber10	4384
	PrimaryGunNumber1	4416
	PrimaryGunNumber2	4448
	PrimaryGunNumber3	4480
	PrimaryGunNumber4	4512
	PrimaryGunNumber5	4544
	PrimaryGunNumber6	4576
	PrimaryGunNumber7	4608
	PrimaryGunNumber8	4640
	PrimaryGunNumber9	4672
	PrimaryGunNumber10	4704
	PrimaryLauncher1	4736
	PrimaryLauncher2	4768
	PrimaryLauncher3	4800
	PrimaryLauncher4	4832
	PrimaryLauncher5	4864
	PrimaryLauncher6	4896
	PrimaryLauncher7	4928
	PrimaryLauncher8	4960
	PrimaryLauncher9	4992
	PrimaryLauncher10	5024
	PrimaryDefenseSystems1	5056
	PrimaryDefenseSystems2	5088
	PrimaryDefenseSystems3	5120

3/14

Representation 5280 5376 5408 5440 5472 5504 5536 5568 5600 5632 5664 5696 5728 5760 5792 5824 5856 5888 5920 5952 5984 6016 6048 6080 6144 6176 Enumerator PrimaryDefenseSystems6 PrimaryDefenseSystems7 PrimaryDefenseSystems8 PrimaryRadar9 PrimaryRadar10 SecondaryTurretNumber1 SecondaryTurretNumber2 PrimaryDefenseSystems10 PrimaryRadar1 PrimaryRadar2 SecondaryTurretNumber10 SecondaryGunNumber1 SecondaryTurretNumber4 SecondaryTurretNumber5 SecondaryTurretNumber6 SecondaryTurretNumber7 Secondary TurretNumber9 SecondaryGunNumber7 SecondaryGunNumber8 SecondaryGunNumber9 PrimaryDefenseSystems4 PrimaryDefenseSystems5 PrimaryDefenseSystems9 Secondary TurretNumber8 SecondaryTurretNumber3 SecondaryGunNumber4 SecondaryGunNumber6 SecondaryGunNumber2 SecondaryGunNumber3 SecondaryGunNumber5 PrimaryRadar3 PrimaryRadar4 PrimaryRadar5 PrimaryRadar6 PrimaryRadar7 PrimaryRadar8 Identifier

Representation	6304	6336	6368	6400	6432	6464	6496	6528	6560	6592	6624	6656	6688	6720	6752	6784	6816	6848	6880	6912	6944	6976	7008	7040	7072	7104	7136	7168	7200	7232	7264	0	T	2	3	4
Enumerator	SecondaryGunNumber10	SecondaryLauncher1	SecondaryLauncher2	SecondaryLauncher3	SecondaryLauncher4	SecondaryLauncher5	SecondaryLauncher6	SecondaryLauncher7	SecondaryLauncher8	SecondaryLauncher9	SecondaryLauncher10	SecondaryDefenseSystems1	SecondaryDefenseSystems2	SecondaryDefenseSystems3	SecondaryDefenseSystems4	SecondaryDefenseSystems5	SecondaryDefenseSystems6	SecondaryDefenseSystems7	SecondaryDefenseSystems8	SecondaryDefenseSystems9	SecondaryDefenseSystems10	Secondary Radar1	Secondary Radar2	SecondaryRadar3	Secondary Radar4	SecondaryRadar5	SecondaryRadar6	SecondaryRadar7	SecondaryRadar8	Secondary Radar9	SecondaryRadar10	Other	Search	HeightFinder	Acquisition	Tracking
ldentifier																																BeamFunctionEnum				

Identifier	Enumerator	Representation
	AcquisitionAndTracking	7
	Commandiguidance	9
		0
	Illumination	7
	RangeOnlyRadar	8
	MissileBeacon	6
	MissileFuze	10
	ActiveRadarMissileSeeker	-
	Jammer	12
CharacterSetEnum	Other	0
CodeNameEnum	Other	0
	TBD	
CollisionTypeEnum	Inelastic	0
	Elastic	-
	Other	2
CryptoSystemEnum	Other	0
	KY_28	, -
	KY_58	2
	NarrowSpectrumSecureVoice_NSVE	8
	WideSpectrumSecureVoice_WSVE	4
	SINCGARS_ICOM	5
DamageStateEnum	NoDamage	0
	SlightDamage	-
	ModerateDamage	2
	Destroyed	3
DatumIDEnum		0
DesignatorCodeEnum	Other	0
	TBD	•
DetailedModulationEnum	Other	0
DetonationResultEnum	Other	0
	EntityImpact	
	EntityProximateDetonation	2
	GroundImpact	3
	GroundProximateDetonation	4
	Detonation	5
	None	9
	HE_hit_Small	7

RPR-FOM Version 0.1.7

2019192017		
Identiller	Enumerator	Representation
	HE_hit_Medium	8
		6
	ArmorPiercingHit	10
	DirtBlast_Small	
	DirtBlast_Medium	12
	DirtBlast_Large	13
	WaterBlast_Small	14
	WaterBlast_Medium	15
	WaterBlast_Large	16
	AirHit	17
	BuildingHit_Small	18
	BuildingHit_Medium	19
	BuildingHit Large	20
	MineClearingLineCharge	21
	EnvironmentObjectImpact	22
	EnvironmentObjectProximateDetonation	23
	WaterImpact	24
	AirBurst	25
DRAlgorithmEnum	Other	0
	Static	_
	DRM_FPW	2
	DRM_RPW	3
	DRM_RVW	4
	DRM_FVW	5
	DRM_FPB	9
	DRM_RPB	7
	DRM_RVB	8
	DRM_FVB	6
EmitterFunctionEnum	Other	0
	MultiFunction	-
	EarlyWarningSurveillance	2
	HeightFinding	3
	FireControl	4
	AcquisitionDetection	5
	Tracking	9
	Guidancelllumination	7

7/14

Representation 13 14 14 15 14 15 14 0 0 0 Enumerator FiringPointLaunchPointLocation IdentificationClassification JammingNoise JammingDeception WeaponNonLethal Imaging MotionDetection Navigation Ranging RadarAltimeter Instrumentation WeaponLethal Resigning Resigned Saving Restoring Damaged Restoring Other Friendly Weather ldle Running Saving Other Other Other Other Other Idle Running Joining Decoy Other Other EntityKindEnum EntitySpecificEnum EntitySubcategoryEnum FederateStateEnum Identifier EntityCategoryEnum EntityCountryEnum EntityDomainEnum EntityExtraEnum FederationStateEnum EmitterNameEnum ForceldEnum

RPR-FOM Version 0.1.7

8/14

RPR-FOM Version 0.1.7

Identifier	Enumerator	Representation
		C:
	numerous num	2
	Neutral	3
FormationEnum	Other	0
	Assembly	-
	Vee	2
	Wedge	3
	Line	4
	Column	5
FuseTypeEnum	Other	0
	IntelligentInfluence	10
	Sensor	20
	SelfDestruct	30
	UltraQuick	40
	Body	50
	DeepIntrusion	90
	Multifunction	100
	PointDetonation_PD	200
	BaseDetonation_BD	300
	Contact	1000
	ContactInstantImpact	1100
	ContactDelayed	1200
	ContactElectronicObliqueContact	1300
	ContactGraze	1400
	ContactCrush	1500
	ContactHydrostatic	1600
	ContactMechanical	1700
	ContactChemical	1800
	ContactPiezoelectric	1900
	ContactPointInitiating	1910
	ContactPointInitiatingBaseDetonating	1920
	ContactBaseDetonating	1930
	ContactBallisticCapAndBase	1940
	ContactBase	1950
	ContactNose	1960
	ContactFittedInStandoffProbe	1970
	ContactNonAligned	1980

RPR-FOM Version 0.1.7

Identifier	Enimorator	Donrocontation
		nepresentation
	III)	2002
	nmab	2100
	TimedBurnout	2200
	TimedPyrotechnic	2300
	TimedElectronic	2400
	TimedBaseDelay	2500
	TimedReinforcedNoseImpactDelay	2600
	TimedShortDelayImpact	2700
	TimedNoseMountedVariableDelay	2800
	TimedLongDelaySide	2900
	TimedSelectableDelay	2910
	TimedImpact	2920
	TimedSequence	2930
	Proximity	3000
	ProximityActiveLaser	3100
	ProximityMagneticMagpolarity	3200
	ProximityActiveDopplerRadar	3300
	ProximityRadioFrequencyRF	3400
	ProximityProgrammable	3500
	ProximityProgrammablePrefragmented	3600
	ProximityInfrared	3700
	Command	4000
	CommandElectronicRemotelySet	4100
	Altitude	5000
	AltitudeRadioAltimeter	5100
	AltitudeAirBurst	5200
	Depth	0009
	Acoustic	7000
	Pressure	8000
	PressureDelay	8010
	Inert	8100
	Dummy	8110
	Practice	8120
	PlugRepresenting	8130
	Training	
	Pyrotechnic	9000

10/14

Representation 9110 9120 9200 9210 9220 9300 9310 9400 9410 9500 9510 9520 9530 9600 9610 9620 9 PrimaryHatchIsClosed PrimaryHatchIsPopped PrimaryHatchIsPoppedAndPersonIsVisibleUnderHatch CompressionIgnition CompressionIgnitionStrikerlessNoseImpact PrimaryHatchIsOpen PrimaryHatchIsOpenAndPersonIsVisible StrikerlessCompressionIgnition Electronic ElectronicInternallyMounted ElectronicRangeSetting Percussion PercussionInstantaneous PyrotechnicDelay ElectroOptical ElectroMechanical ElectroMechanical ElectronicProgrammed StrikerlessNoseImpact NotApplicable UprightStandingStill MechanicalNose MechanicalTail UprightWalking UprightRunning Kneeling NotApplicable Swimming Parachuting Mechanical Sitting Squatting Strikerless Crawling Jumping Prone LifeformStateEnum HatchStateEnum

RPR-FOM
Version 0.1.7
Enumerator

RPR-FOM Version 0.1.7

Identifier	Enumerator	Representation
	Crouching	12
	Wading	13
LightStateEnum	Other	0
MajorModulationEnum	Other	0
	Amplitude	
	AmplitudeAndAngle	2
	Angle	3
	Combination	4
	Pulse	5
	Unmodulated	9
ModulationSystemEnum	Other	0
	Generic	-
	HQ	2
	HOII	3
	HOIIA	4
	SINCGARS	5
	CCTT_SINCGARS	9
MunitionTypeEnum	Other	0
NomenclatureEnum	Other	0
NomenclatureVersionEnum	Other	0
ParameterTypeEnum	Dummy	0
ReceiveStateEnum	JIQ.	0
	OnButNotReceiving	-
	OnAndReceiving	2
ReferenceSystemEnum	Dummy	0
TransmitStateEnum	Off	0
	OnButNotTransmitting	·
	OnAndTransmitting	2
TrailStateEnum	Other	0
WarheadTypeEnum	Other	0
	CargoVariableSubmunitions	10
	FuelAirExplosive	20
	GlassBlads	30
	Warhead_1um	31
	Warhead_5um	32
	Warhead_10um	33

RPR-FOM Version 0.1.7

Identifier	Enumerator	Representation
	HighExplosive	1000
	HE_Plastic	1100
	HE_Incendiary	1200
	HE_Fragmentation	1300
	HE_Antitank	1400
	HE_Bomblets	1500
	HE_ShapedCharge	1600
	HE_ContinuousRod	1610
	HE_TungstenBall	1615
	HE_BlastFragmentation	1620
	HE_SteerableDartswithHE	1625
	HE_Darts	1630
	HE_Flechettes	1635
	HE_DirectedFragmentation	1640
	HE_SemiArmorPiercing	1645
	HE_ShapedChargeFragmentation	1650
	HE_SemiArmorPiercingFragmentation	1655
	HE_HollowCharge	1660
	HE_DoubleHollowCharge	1665
	HE_GeneralPurpose	1670
	HE_BlastPenetrator	1675
	HE_RodPenetrator	1680
	HE_Antipersonnel	1685
	Smoke	2000
	llumination	3000
	Practice	4000
	Kinetic	5000
	Mines	0009
	Nuclear	7000
	NuclearIMT	7010
	ChemicalGeneral	8000
	ChemicalBlisterAgent	8100
	HD_Mustard	8110
	ThickenedHD_Mustard	8115
	DustyHD_Mustard	8120
	ChemicalBloodAgent	8200

RPR-FOM Version 0.1.7

Identifier	Chimorator	Donnand
io in the second		nepresentation
	AC_HCN	8210
	CK_CNCI	8215
	CG_Phosgene	8220
	ChemicalNerveAgent	8300
	VX	8310
	ThickenedVX	8315
	DustyVX	8320
	GA_Tabun	8325
	ThickenedGA_Tabun	8330
	DustyGA_Tabun	8335
	GB_Sarin	8340
	ThickenedGB_Sarin	8345
	DustyGB_Sarin	8350
	GD_Soman	8355
	ThickenedGD_Soman	8360
	DustyGD_Soman	8365
	GF	8370
	ThickenedGF	8375
	DustyGF	8380
	Biological	0006
	BiologicalVirus	9100
	BiologicalBacteria	9200
	BiologicalRickettsia	9300
	BiologicalGeneticallyModifiedMicroOrganisms	9400
	BiologicalToxin	9500
WeaponStateEnum	NoWeapon	0
	Stowed	*
	Deployed	2
	FiringPosition	3
ActionEnum	Dummy	0
ActionResultEnum	Dummy	0
AttributeChangeResultEnum	Dummy	0
CreateObjectResultEnum	Dummy	0
RemoveObjectResultEnum	Dummy	0
EncodingSchemeEnum	Dummy	0
TacticalDataLinkTypeEnum	Dummy	0

A.24

14/14

RPR-FOM Version 0.1.7

Identifier	Enumerator	Representation
InputSourceEnum	Dummy	0

RPR-FOM Version 0.1.7

Complex Datatype	Field Name	Datatype	Cardin ality	Units	Resolution	Accuracy	Accuracy Condition
AccelerationStruct	XAcceleration	float	_	s/s/w		perfect	always
	YAcceleration	float	-	s/s/w		perfect	always
	ZAcceleration	float	-	s/s/w		perfect	always
AngVelocityStruct	XAxisRate	float	-	radians/s		perfect	always
	YAxisRate	float	-	radians/s		perfect	always
	ZAxisRate	float	-	radians/s		perfect	always
AntennaPatternStruct	BeamAntenna	BeamAntennaStruct	0-1	N/A	N/A	NA	N/A
	SphericalHarmonicAntenna	SphericalHarmonicAntennaStruct	0-1	N/A	N/A	N/A	N/A
ArticulatedParameterStruct	ArticulatedParameterType	ArticulatedTypeEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	ArticulatedParameterChange	octet	_	N/A		perfect	always
	PartAttachedTo	unsigned short	-	N/A	-	perfect	always
	ParameterType	ParameterTypeEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	ParameterValue	ParameterValueType	-	N/A	N/A	N/A	N/A
BeamAntennaStruct	AzimuthBandwidth	float	-	radians		perfect	always
	BeamDirection	OrientationStruct	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	ElevationBeamwidth	float	-	radians		perfect	always
	Ex	float	-			perfect	always
	Ez	float	-			perfect	always
	Phase	float	-			perfect	always
	ReferenceSystem	ReferenceSystemEnum	-	N/A	N/A	NA	N/A
BoundingVolumeStruct	Dummy	any	-			perfect	always
DimensionStruct	XAxisLength	float	-	metres		perfect	always
	YAxisLength	float	-	metres		perfect	always
	ZAxisLength	float	-	metres		perfect	always
EntityTypeStruct	EntityKind	EntityKindEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	Domain	EntityDomainEnum	-	N/A	N/A	NA	N/A
	Country	EntityCountryEnum	- -	N/A	N/A	N/A	N/A
	Category	EntityCategoryEnum	- -	N/A	N/A	N/A	N/A
	Subcategory	EntitySubcategoryEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	Specific	EntitySpecificEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	Extra	EntityExtraEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
EventiDStruct	EventCount	unsigned short	-	N/A	N/A	perfect	always
	IssuingObjectID	unsigned long	-	N/A	N/A	perfect	always
FederateldStruct	SiteID	unsigned short	-	N/A	N/A	perfect	always
	ApplicationID	unsigned short	-	N/A	N/A	perfect	always

7,

RPR-FOM Version 0.1.7

Complex Datatype Table

Complex Datatype	Field Name	Datatype	Cardin	Units	Resolution	Accuracy	Accuracy Condition
	EntityID	unsigned short	_	N/A	N/A	perfect	always
GeometryShapeStruct	DummyGeometry	any				perfect	always
MarkingStruct	CharacterSet	CharacterSetEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	MarkingString	octet	-	_ [2]		perfect	always
ModulationStruct	DummyModulation	апу	.			perfect	always
OrientationStruct	Psi	float	-	radians		perfect	always
	Theta	float	-	radians		perfect	always
	Phi	float	-	radians		perfect	always
ParameterValueType	Dummy	any	-			perfect	always
PositionStruct	×	elduob	-	metres		perfect	always
	>	double	-	metres		perfect	always
	Z	double	-	metres		perfect	always
RadioTypeStruct	EntityKind	EntityKindEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	Domain	EntityDomainEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	Country	EntityCountryEnum		N/A	N/A	N/A	N/A
	Category	EntityCategoryEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	Subcategory	EntitySubcategoryEnum	1	N/A	N/A	N/A	N/A
	NomenclatureVersion	NomenclatureVersionEnum	-	N/A	N/A	N/A	NA
	Nomenclature	NomenclatureEnum	-	N/A	N/A	N/A	NA
RelativePositionStruct	BodyX	float	-	metres		perfect	always
	BodyY	float	-	metres		perfect	always
	BodyZ	float	-	metres		perfect	always
SilentAggregateStruct	AggregateType	EntityTypeStruct	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	NumberOfAggregatesOfThisType	e unsigned short	-	N/A	-	perfect	always
SilentEntityStruct	EntityType	EntityTypeStruct	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	∠:	unsigned short	-	N/A	_	perfect	always
SphericalHarmonicAntenna	U:	float	+			perfect	always
Struct	Order	unsigned short	-	N/A		perfect	always
	ReferenceSystem	ReferenceSystemEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
UnsignedInteger64	Dummy64	any	Ψ.			perfect	always
VariableDatumStruct	DatumID	DatumIDEnum	-	N/A	N/A	N/A	N/A
	DatumLength	unsigned long	-	N/A	-	perfect	always
	DatumValue	any	-			perfect	always
VelocityStruct	XVelocity	float	-	s/m		perfect	always
	YVelocity	float	-	s/w	••••		alwavs

6

Complex Datatype Table

Complex Datatype	Field Name	Datatype	Cardin ality	Units	Resolution	Accuracy	in Units Resolution Accuracy Condition
	ZVelocity	float		s/w		perfect	always
AttributeValueSetStruct		any	-			perfect	alwavs

RPR-FOM Version 0.1.7

Object Class Definitions

Term	Definition
AggregateEntity	An object which is the aggregate of one or more other objects. The objects can be discrete or may be other aggregate objects.
BaseEntity	A base class of all scenario domain participants, both aggregate and discrete. The BaseEntity class is intended to be a container for common attributes for entities of all classes. Since it lacks sufficient class specific attributes that are required for simulation purposes it is not expected that any federate shall publish objects of this class. Certain simulation management federates, e.g. viewers, may subscribe to this class. Simulation federates will normally subscribe to one of the subclasses, to gain the extra information required to properly simulate the entity.
Designator	A designating function, such as a lasing function to support a laser-guided weapon engagement.
EmbeddedSystem	A base class used to associate sensor and emitting systems with their parent entity object.
EmitterBeam	
EmitterSystem	
EnvironmentEntity	
MilitaryEntity	
MilitaryPlatformEntity	
MilitaryAirLandPlatform	A military platform entity that operates mainly in the air, such as aircraft, balloons, etc This includes the entities when they are on the ground
Military Amphibian Collectors	
Military and Platform A r	
Alite Occasion	
MilitarySpacePlatform	
MilitarySeaSurfacePlatform A m	
MilitarySubmersiblePlatform A m	A military platform entity that operates either on the surface of the sea, or beneath it
MilitaryMultiDomainPlatform	MilitaryMultiDomainPlatform A military platform entity that operates in more than one domain (excluding those combinations explicitly defined as subclasses of the superclass of this class)
MunitionEntity	
PhysicalEntity	A base class of all discrete platform scenario domain participants.
CivilPlatform	A civilan platform entity
Civilian	A civilian (human)
CivilAirLandPlatform	A civilian platform entity that operates mainly in the air, such as aircraft, balloons, etc This includes the entities when they are on the ground
CivilAmphibiousPlatform	A civilian platform entity that can operate both on the land and the sea
CivilLandPlatform	A civilian platform entity that operates wholey on the surface of the earth
CivilSpacePlatform	vilian platform entity that operates mainly in space
CivilSeaSurfacePlatform	A civilian platform entity that operates wholey on the surface of the sea
CivilSubmersiblePlatform	A civilian platform entity that operates either on the surface of the sea, or beneath it
CivilMultiDomainPlatform	A civilian platform entity that operates in more than one domain (excluding those combinations explicitly defined as subclasses of the superclass of this class)
RadioReceiver	
RadioTransmitter	

5

A.29

FEL-98-A014 Bijlage A

RPR-FOM Version 0.1.7

Object Class Definitions

_		
Definition		The simulation manager object. This object is not part of the virual world, rather it is used as the initiating object for simulation
Term	Soldier TrackJamBeam	SimulationManager

A.30

1,1

RPR-FOM Version 0.1.7

Torm	Doffinition
	Dellitto
ActionRequest	
ActionResult	
AttributeChangeRequest	
AttributeChangeResult	
Collision	
CreateObjectRequest	
CreateObjectResult	
MunitionDetonation	Communicates information associated with the the impact or detonation of a munition
RadioSignal	
RemoveObjectRequest	
RemoveObjectResult	
WeaponFire	

Object Interaction Definitions

Aggregate National Aggregate National Aggregate National Aggregate National Aggregate State Dentition of Aggregate State Dentitional National Na	Closedintorotion	T. C.	1 - 17 - 17 - 17 - 17 - 17 - 17 - 17 -
AggregateMarking AggregateState Dimensions EntityIDs ForceID Formation NumberOfEntities NumberOfSilentAggregates NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities SilentEntities DesignatorOwer DesignatorOwer DesignatorSpotLocation SpotLinearAcceleration System FederateID HostObjectID	Classonine action		Delilition
AggregateState Dimensions EntityIDs ForceID Formation NumberOfEntities NumberOfSilentAggregates NumberOfSilentAggregates NumberOfSubAggregates NumberOfSubAggregates SilentEntities NumberOfVariableDatums SilentEntities SubAggregateIDs VariableDatums AccelerationVector AngularVelocityVector AngularVelocityVector AngularVelocityVector Codentation Postion Postion VelocityVector DesignatedObject DesignatedObject DesignatorSpotLocation DesignatorSpotLocation DesignatorSpotLocation SpotLinearAcceleration SpotLinearAcceleration System FederateID FederateID DesignatorSpotLocation DesignatorSpotLocation SpotLinearAcceleration System FederateID FederateID DesignatorSpotLocation SpotLinearAcceleration	AggregateEntity	AggregateMarking	
EntityIDs ForceID Formation NumberOfEntities NumberOfSilentAggregates NumberOfSilentAggregates NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities NumberOfSilentAggregates SilentEntities SilentEntities SubAggregateIDs VariableDatums AccelerationVector DRAlgorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation Postion VelocityVector DesignatorOde DesignatorOde DesignatorOde DesignatorSpotLocation DesignatorSpotLocation SpotLinearAcceleration SpotLinearAcceleration System FederateID DRAlgorithm RelativeSpotLocation SpotLinearAcceleration System FederateID System FederateID DesignatorOde DesignatorSpotLocation SpotLinearAcceleration		AggregateState	
EntityIDs ForceID Formation NumberOfEntities NumberOfSilentAggregates NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities SilentAggregates SilentAggregates SilentAggregates SilentAggregates SilentEntities SubAggregates SubAggregates SubAggregates SubAggregates SubAggregates SubAggregates SubAggregates SilentEntities DRAigorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation Position VelocityVector DesignatorCode DesignatorTode DesignatorTode DesignatorTocation DesignatorSpotLocation SpotLinearAcceleration System FederateID System RelativeSpotLocation System FederateID HostObjectID		Dimensions	
Formation NumberOfEntities NumberOfSilentAggregates NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities SilentEntities SilentEntities SilentEntities SubAggregateIDs VariableDatums AccelerationVector AngularVelocityVector DRAlgorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation Position VelocityVector DesignatorOde DesignatorOde DesignatorMavelength DRAlgorithm DRAlgorithm DesignatorWavelength DesignatorWavelength DRAlgorithm RelativeSpotLocation SpotLinearAcceleration SpotLinearAcceleration HostObjectID		EntityIDs	
Formation NumberOfEntities NumberOfSilentAggregates NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities SilentAggregates Oreination Position Socientation Designator Power Spott Linear Acceleration Spott Linear Acceleration System FederateID		ForceID	
NumberOfEntities NumberOfSilentAggregates NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities SilentAggregates SilentAggregates SilentEntities SilentEntities SubAggregateIDs VariableDatums AccelerationVector DRAigorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation PositionatedObject DesignatorOde DesignatorOde DesignatorObject DesignatorObjectID		Formation	
NumberOfSilentAggregates NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities NumberOfSilentEntities SilentAggregates SilentAggregates SilentEntities SubAggregateIDs VariableDatums AccelerationVector DRAigorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation Postion VelocityVector CodeName DesignatorOde DesignatorOde DesignatorObject DesignatorObjectIO DesignatorObjectIO DesignatorObjectIO DesignatorObjectIO SpotLinearAcceleration SpotLinearAcceleration HostObjectID		NumberOfEntities	
NumberOfSilentEntities NumberOfSubAggregates NumberOfVariableDatums SilentAggregates SilentEntities SubAggregateIDs VariableDatums AccelerationVector DRAlgorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation PositionatedObject DesignatorOde DesignatorOde DesignatorOde DesignatorOwer Designator		NumberOfSilentAggregates	
NumberOfSubAggregates NumberOfVariableDatums SilentAggregates SilentEntities SubAggregateIDs VariableDatums AccelerationVector DRAigorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation PositionatorOde DesignatorOde DesignatorOde DesignatorOwer Desig		NumberOfSilentEntities	
NumberOfVariableDatums SilentEntities SilentEntities SubAggregateIDs VariableDatums AccelerationVector AngularVelocityVector DRAlgorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation Position VelocityVector CodeName DesignatorOde DesignatorOde DesignatorOf DesignatorSpotLocation DesignatorSpotLocation SpotLinearAcceleration SpotLinearAcceleration SpotLinearAcceleration HostObjectID		NumberOfSubAggregates	
SilentAggregates SilentEntities SubAggregateIDs VariableDatums AccelerationVector AngularVelocityVector DRAlgorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation PositionatedObject CodeName DesignatorOde DesignatorOde DesignatorOf DesignatorO		NumberOfVariableDatums	
SilentEntities SubAggregateIDs VariableDatums AccelerationVector AngularVelocityVector DRAlgorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation Position VelocityVector CodeName DesignatorOde DesignatorOde DesignatorOf DesignatorOf DesignatorOf DesignatorOf DesignatorOde DesignatorOde DesignatorOf Designat		SilentAggregates	
SubAggregateIDs VariableDatums VariableDatums AccelerationVector AngularVelocityVector DRAlgorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation Position VelocityVector CodeName DesignatorOode SpottLinearOoceleration SpottLinearAcceleration SpottLinearAcceleration SpottLinearAcceleration HostObjectID		SilentEntities	
VariableDatums AccelerationVector AngularVelocityVector DRAlgorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation Position VelocityVector CodeName DesignatorCode DesignatorCode DesignatorID DesignatorID DesignatorNavelength DRAlgorithm RelativeSpotLocation SpotLinearAcceleration SpotLinearAcceleration HostObjectID		SubAggregateIDs	
Acceleration Vector Angular Velocity Vector DRAlgorithm Entity Type FederateID Is Frozen Orientation Position Velocity Vector CodeName CodeName Designater Object Designator Obesignator O		VariableDatums	
Angular Velocity Vector DRAlgorithm Entity Type FederateID Is Frozen Orientation Velocity Vector CodeName Designator Ode Designator Power Designator Spot Location Designator Spot Location Designator Spot Location Designator Spot Location DRAlgorithm Relative Spot Location Spot Linear Acceleration FederateID Host Object ID		AccelerationVector	
DRAlgorithm EntityType FederateID IsFrozen Orientation VelocityVector CodeName DesignatedObject DesignatorCode DesignatorTode DesignatorTode DesignatorSpotLocation DesignatorWavelength DRAlgorithm RelativeSpotLocation SpotLinearAcceleration FederateID HostObjectID		AngularVelocityVector	
EntityType FederateID IsFrozen Orientation Position VelocityVector CodeName DesignatedObject DesignatorOde DesignatorOde DesignatorSpotLocation DesignatorSpotLocation DesignatorWavelength DRAlgorithm RelativeSpotLocation SpotLinearAcceleration FederateID HostObjectID		DRAlgorithm	Dead reckoning algorithm used by the issuing object
		EntityType	
		FederateID	
		IsFrozen	
		Orientation	
		Position	
		VelocityVector	
	Designator	CodeName	
		DesignatedObject	
		DesignatorCode	
		DesignatorID	
		DesignatorPower	
		DesignatorSpotLocation	
		DesignatorWavelength	
		DRAlgorithm	
		RelativeSpotLocation	
		SpotLinearAcceleration	
HostObjectID		FederateID	
		HostObjectID	

J/R

Class/Interaction	Term	Definition
	RelativePosition	
EmitterBeam	AzimuthCenter	
	AzimuthSweep	
	BeamFunction	
	BeamID	
	BeamParameterIndex	
	ElevationCenter	
	ElevationSweep	
	EmittingSystemID	
	ERP	
	FederateID	
	Frequency	
	FrequencyRange	
	PRF	
	PulseWidth	
	SweepSynch	
EmitterSystem	EmitterFunction	
	EmitterName	
	EmitterNumber	
EnvironmentEntity	BoundingVolume	
	GeometryDefinitionArray	
	NumberOfGeometries	
MilitaryEntity	AlternateEntityType	
	CamouflageType	
	FirePowerDisabled	
	ForceID	
ļ	IsConcealed	
MilitaryPlatformEntity	AfterburnerOn	
	HasAmmunitionSupplyCap	
	LauncherRaised	
MunitionEntity	LauncherFlashPresent	
	ArticulatedParametersArray	
	ArticulatedParametersCount	
	DamageState	
	EngineSmokeOn	
	FlamesPresent	

כומסס/וווינו מכווסנו	Term	Definition
	HasFuelSupplyCap	
	HasRecoveryCap	
	HasRepairCap	
	HatchState	
	Immobilized	
	LifeformState	
	LightsState	
	Marking	
	PowerPlantOn	
	RampDeployed	
	SmokePlumePresent	
	TentDeployed	
	TrailState	
RadioReceiver	RadioNumber	
	ReceivedPower	
	ReceivedTransmitter	
	ReceiverState	
RadioTransmitter	AntennaPattern	
	AntennaPatternType	
	CryptoKeyID	
	CryptoSystem	
	DetailedModulationType	
	Frequency	
	FrequencyBandwidth	
	FrequencyHopInUse	
	InputSource	
	ModulationParameterCount	
	ModulationParameters	
	MajorModulationType	
	ModulationSystemType	
	Power	
	PsuedoNoiseSpectrumInUse	
	RadioNumber	
	RadioTransmitterID	
	RadioType	
	TimeHopInUse	

RPR-FOM Version 0.1.7

Soldier TransmitState Soldier PrimaryWeaponState TrackJamBeam JammingModeSequence NumberOfTrackJamObjects TrackJamDectIDs TrackJamDectIDs TrackOrJammer SimulationManager ActionRequest ObjectCount ObjectIDs ActionResult ActionR	smitState naryWeaponState	
nBeam niManager quest sult ChangeReque	naryWeaponState	
nBeam nManager iquest sult ChangeReque		
	ondaryWeaponState	
	mingModeSequence	
	nberOfTrackJamObjects	
	:kJamObjectIDs	
	skOrJammer	
quest	ulationManagerName	
; ; 577	ObjectCount	
; ; 550	ectDs	
: : : : :	uc	
: 55	onResult	
:	ObjectCount	
:	ObjectIDs	
:	buteValueSet	
	ectID	
Attrib	buteChangeResult	
Attrib	AttributeValueSet	
	idingObjectID	
Noolik	idingObjectMass	
Collic	dingObjectVelocity	
SiloO	CollisionType	
Collis	isionLocation	
Even	EventID	
	IssuingObjectID	
CreateObjectRequest Obje	ectClass	
	buteValueSet	
CreateObjectResult Crea	ateObjectResult	
MunitionDetonation	sulatedPartsArray	
Artici	sulatedPartsCount	
Detona	onationLocation	
Deto	DetonationResult	
EventID	ntlD	
Firing	FiringObjectID	
Final	IVelocityVector	
FuseTyl	eType	

5/5

Class/Interaction	Term	Definition
	MunitionObjectID	
	MunitionType	
	QuantityFired	
	RateOfFire	
	RelativeDetonationLocation	
	TargetObjectID	
***************************************	WarheadType	
RadioSignal	EncodingScheme	
	HostRadioID	
	SampleCount	
	SampleRate	
	SignalData	
	SignalDataLength	
	TacticalDataLinkType	
RemoveObjectRequest	ObjectCount	
	ObjectIDs	
bjectResult	RemoveObjectResult	
	EventID	
	FireControlSolutionRange	
	FireMissionIndex	
	FiringLocation	
	FiringObjectID	
	FuseType	
	InitialVelocityVector	
	MunitionObjectID	
	MunitionType	
	QuantityFired	
	RateOfFire	
	TargetObjectID	
	WarheadType	

RPR-FOM Version 0.1.7

> The AttributeChangeResult interaction should be sent in response to an AttributeChangeRequest interaction by any object that is mentioned in the associated object list. The AttributeChangeResult parameter should indicate the success or failure of the object to implement the requested changes. If the object can implement the changes then the AttributeChangeResult parameter should be set to successful and the If the object cannot comply with the request then the AttributeChangeResult parameter shall indicate the reason why the object cannot comply with the request. The AttributeValueSet shall contain the attributes which have been not been set and the current values of those attributes. The choice of whether an entity is a physical entity rather than an environmental entity, boils down to whether the entity has a fixed size and shape (i.e. can simulations which need a model of the entity as seen by a sensor, for instance the human eyeball, perform a look up into a model database). If the entity does have a fixed size and shape then it is a PhysicalEntity. If it doesn't, then further information is required to parameter shall be set to pending and the AttributeValueSet shall be empty. When the object complies with the request (or fails to implement the request) then another AttributeChangeResult interaction shall be sent informing the initiating federate of the result of the request. The terms Physical and Environment are not exclusive. They have been chosen because they best describe the majority of entities that they If the object cannot immediately comply with the request, but is likely to be able to comply in the future then the AttributeChangeRequest Articulated and attached parts should not be taken into account when determining whether the entity has a fixed size. The units for the MarkingString are specified by the value of the CharacterSet define its size and shape and it is an environment entity. AttributeValueSet shall be empty. contain. ₽

Or any other publishable class This is an RTI Object ID

Ξ

RPR-FOM

ONGERUBRICEERD

REPORT DOCUMENTATION PAGE (MOD-NL)

1. DEFENCE REPORT NO (MOD-NL) TD97-0394	2. RECIPIENT'S ACCESSION NO	3. PERFORMING ORGANIZATION REPORT NO FEL-98-A014
4. PROJECT/TASK/WORK UNIT NO	5. CONTRACT NO	6. REPORT DATE
25897	A95KL841	February 1998
7. NUMBER OF PAGES	8. NUMBER OF REFERENCES	9. TYPE OF REPORT AND DATES COVERED
68 (incl 1 appendix, excl RDP & distribution list)	6	

Gedistribueerde Interactieve Simulatie: Van DIS naar HLA (Distributed Interactive Simulation: From DIS to HLA)

11. AUTHOR(S)

R.J.D. Elias W.G. de Jong

12. PERFORMING ORGANIZATION NAME(S) AND ADDRESS(ES)

TNO Physics and Electronics Laboratory, PO Box 96864, 2509 JG The Hague, The Netherlands Oude Waalsdorperweg 63, The Hague, The Netherlands

13. SPONSORING AGENCY NAME(S) AND ADDRESS(ES)

RNLA/DMKL/T&WO,

Van der Burchlaan 31, 2597 PC The Hague, The Netherlands

14. SUPPLEMENTARY NOTES

The classification designation Ongerubriceerd is equivalent to Unclassified, Stg. Confidentieel is equivalent to Confidential and Stg. Geheim is equivalent to Secret.

15. ABSTRACT (MAXIMUM 200 WORDS (1044 BYTE))

In this report an outline is given of the ongoing developments of distributed simulation and its standardisation for interoperability of simulations. It highlights the High Level Architecture (HLA) initiative of the DoD DMSO, with its base module, the Run-Time Infrastructure (RTI), which provides for communication between simulation applications.

It also discusses the Real-time Platform-level Reference Federation Object Model (RPR-FOM), a proposal for a data standardisation for DIS-like, real-time, human-in-the-loop physical platform simulation in HLA. Finally the Advanced Simulation Framework (ASF) is presented. The ASF is a software infrastructure for the development of distributed simulation applications and provides for a smooth transition from DIS to HLA by shielding the application developer from the underlying distributed simulation standards through a generic application programmer's interface.

16. DESCRIPTORS		IDENTIFIERS
Distributed Simulation Standards Interoperability		High Level Architecture Run-Time Infrastructure Real-time Platform-level Reference FOM Distributed Interactive Simulation Protocol Data Units
17a. SECURITY CLASSIFICATION (OF REPORT)	17b.SECURITY CLASSIFICAT (OF PAGE)	ION 17c.SECURITY CLASSIFICATION (OF ABSTRACT)
Ongerubriceerd	Ongerubriceerd	Ongerubriceerd
18. DISTRIBUTION AVAILABILITY STATEMENT		17d.SECURITY CLASSIFICATION (OF TITLES)
Unlimited Distribution		Ongerubriceerd

Distributielijst

1.	DWOO
2.	HWO-KM*
3.	HWO-KL
4.	HWO-KLu*
5.	HWO-CO*
6.	DS/CZ, t.a.v. Ir. J.B.J. Orbons
7.	DMKL/B&B/T&WO, t.a.v. Ing. F.J. Remmerswaal
8.	DM&P TNO-DO
9.	Directie TNO-PML*
10.	Directie TNO-TM*
11 t/m 13.	Bibliotheek KMA
14.	DMKL/INFO/SIM, t.a.v. Ing. J.J. Smit
15.	DMKL/INFO/SIM, t.a.v. Ing. R.W.G. Struiwig
16.	Cdt OC Ede, t.a.v. Kol. N.P. le Grand
17.	LAS/DB&P/BO/OB, t.a.v. LKol. M.C. de Kruif, vz. ACGOLM
18.	LAS/DB&P/BO/OB, t.a.v. Maj. B. Sundquest
19.	NATCO/WBU, t.a.v. C.J. Zuurveld
20.	DMKM/pHWO-KM, t.a.v. Ir. A. de Jong
21.	TNO-TM, t.a.v. Prof.dr.ir. H. Schuffel
22.	Directie TNO-FEL, t.a.v. Dr. J.W. Maas
23.	Directie TNO-FEL, t.a.v. Ir. J.A. Vogel, daarna reserve
24.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan MPC*
25.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Ir. M.J. van de Scheur
26.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Dr. G.J. Jense
27.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Ir. R.C. van Rijnsoever
28.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Dr. H.F.R. Arciszewski
29.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Ing. D.J. Coetsier
30.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Ir. P.C.A. van Gool
31.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Drs. R.G.W. Gouweleeuw
32.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Ir. W. Huiskamp
33.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Ir. N.H.L. Kuijpers
34.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Ir. H.A.M. Luiijf
35.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Ir. W.G. de Jong
36.	Archief TNO-FEL, in bruikleen aan Drs. R.J. Elias
37.	Documentatie TNO-FEL
38 t/m 42.	Reserve

Indien binnen de krijgsmacht extra exemplaren van dit rapport worden gewenst door personen of instanties die niet op de verzendlijst voorkomen, dan dienen deze aangevraagd te worden bij het betreffende Hoofd Wetenschappelijk Onderzoek of, indien het een K-opdracht betreft, bij de Directeur Wetenschappelijk Onderzoek en Ontwikkeling.

Beperkt rapport (titelblad, managementuittreksel, RDP en distributielijst).